

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

International application No.

PCT/JP2004/013884

**A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER**

Int.Cl<sup>7</sup> G06K13/06, G06K17/00, G07D9/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

**B. FIELDS SEARCHED**

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl<sup>7</sup> G06K13/06, G06K17/00, G07D9/00

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2004
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2004	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2004

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

**C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT**

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2003-503774 A (NCR International Inc.), 28 January, 2003 (28.01.03), Full text; all drawings & WO 2001/001337 A1 & US 6460771 B1	1-9
A	JP 2001/22894 A (Sankyo Seiki Mfg. Co., Ltd.), 26 January, 2001 (26.01.01), Full text; all drawings & EP 1067474 A2 & US 6629643 B1	1-9

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
17 December, 2004 (17.12.04)

Date of mailing of the international search report  
25 January, 2005 (25.01.05)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G06K13/06, G06K17/00, G07D9/00

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G06K13/06, G06K17/00, G07D9/00

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-2004年

日本国実用新案登録公報 1996-2004年

日本国登録実用新案公報 1994-2004年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP 2003-503774 A (エヌシーアール インターナ ショナルインコーポレイテッド) (2003. 01. 28), 全文, 全図 & WO 2001/001337 A1 & US 6460771 B1	1-9
A	JP 2001-22894 A (株式会社三協精機製作所) (2001. 01. 26), 全文, 全図 & EP 1067474 A2 & US 6629643 B1	1-9

☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

17. 12. 2004

国際調査報告の発送日

25. 1. 2005

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

梅澤 俊

5 N

8226

電話番号 03-3581-1101 内線 3545

## 明 細 書

## カード処理装置

## 5 技術分野

本発明は、磁気情報が記録されているカードと、磁気情報が記録されていないカードとを取り扱うカード処理装置に関するものである。

## 背景技術

- 10 銀行の現金自動預金支払機（以下、ＡＴＭという）などに搭載されるカード処理装置には、磁気情報が記録されている磁気カードと、磁気情報が記録されていないＩＣカードの両方を取り扱えるものがある（例えば、特開平５－１０１２３０号公報（先行技術１）、特許第３３２６３５１号公報（先行技術２）参照）。このカード処理装置では、カード挿入口から磁気カードが挿入されると、モータや
- 15 ローラ等の搬送手段により磁気カードを一定速度で搬送しながら、磁気ヘッドによってカードの磁気ストライプに記録されている磁気情報が読み取られる。また、カード挿入口からＩＣカードが挿入されると、上記搬送手段によりＩＣカードを本体内部の所定位置まで搬送して停止させた後、カードのＩＣチップに記録されている情報が読み取られる。ＩＣカードが接触式ＩＣカードである場合は、カード
- 20 のＩＣ端子に装置側の接触子を接触させることにより、ＩＣチップの情報が読み取られ、ＩＣカードが非接触式ＩＣカードである場合は、カードのアンテナと装置側のアンテナとの間で無線通信を行うことにより、ＩＣチップの情報が読み取られる。また、カード処理装置は、情報の読み取りのほか、必要に応じて情報の書き込みも行う。そして、カードに対する読み取りや書き込みの処理が終了す
- 25 ると、搬送手段によりカードを外部へ排出する。

ところで、銀行などに設置されているＡＴＭにおいては、磁気カードのカード情報を不正に入手する目的で、ＡＴＭに搭載された真正なカード処理装置の前面に、偽読取装置が取り付けられる場合がある。この偽読取装置は、磁気カードから読み取った情報を記憶するメモリを備えている。利用者が、このような偽読取

装置が取り付けられていることに気づかずに、あるいは、偽読取装置を真正なカード処理装置の一部と誤解して、磁気カードをその偽読取装置のカードスロットに挿入すると、磁気カードの情報が偽読取装置によって読み取られメモリに記憶される。一方、偽読取装置に挿入された磁気カードは、真正なカード処理装置へ搬送され、ここで本来のカード読取処理が行われる。この場合、ATMにおいては正常に処理が行われる。そして、カード処理が終了すると、真正なカード処理装置は磁気カードを排出し、偽読取装置のカードスロットを介して利用者に磁気カードが返却される。したがって、利用者としては、正常にカードが返却されるため、カード情報が不正に読み取られたことに気付きにくい。また、このカード返却時に偽読取装置によってカード情報が読み取られる場合もある。この後、偽読取装置を取り付けた者は、この装置をATMから取り外し、不正に読み取ったカード情報をメモリから読み出し、このカード情報に基づいてカードを偽造する。

上記のようなカード情報の不正取得を防止するための対策として、磁気カードの挿入時または排出時に、磁気カードが真正なカード処理装置の外に露出しているときは、磁気カードを間欠的に搬送する技術が存在する（例えば、J. Svigals: "Unauthorized Card Stripe Reading Inhibitor", IBM TECHNICAL DISCLOSURE BULLETIN, vol. 26, No. 6, Nov. 1, 1983, page 2707 XP002145300, New York.

(先行技術3)参照)。また、磁気カードの間欠的な搬送を更に複雑にしてカード情報の不正取得を困難にするために、磁気カードをランダムに間欠搬送する技術が存在する（例えば、米国特許第6,460,771号明細書（先行技術4）参照）。さらに、磁気カードの取り込み時や排出時において、カードの一部がカードスロットから外部に突出している状態で、一時的に磁気カードの搬送を停止させる技術が存在する（例えば、特開2001-22894号公報（先行技術5）参照）。一般に、磁気カードの磁気ストライプに記録されている情報を正確に読み取るためには、磁気ヘッドに対してカードを一定速度で連続的に移動させる必要があるが、上記のように磁気カードを間欠的に搬送したり一時停止させたりすることで、磁気ストライプから記録情報を正確に読み取ることが不可能となり、これによって偽読取装置でカード情報が不正に取得されるのを防止することができる。

前述のように、カード処理装置には、磁気カード以外に接触式や非接触式のI



Cカードを取り扱うものが存在するが、このようなカード処理装置においては、磁気カードを搬送する搬送機構とICカードを搬送する搬送機構とが共用されるのが一般的である。したがって、先行技術3や先行技術4のように磁気カードを間欠的に搬送する搬送機構や、先行技術5のようにカードの搬送を一時的に停止させる搬送機構を設けた場合、ICカードも磁気カードと同様に間欠的に搬送されたり、一時停止したりすることになる。しかしながら、ICカードの場合は、カード情報がICチップの中に記録されているから、偽読取装置によってカード情報が読み取られることはなく、磁気カードの場合のようなカード情報の不正取得の対策を施す必要がない。それにもかかわらず、ICカードを間欠的に搬送したのでは、ICカードの搬送に要する時間が、ICカードを連続的に搬送するのに要する時間よりも不必要に長くなる。また、ICカードの搬送を一時的に停止させる場合は、ICカードの搬送に要する時間はさらに長くなる。

#### 発明の開示

15      このように、磁気カードと磁気カード以外のカードを取扱うカード処理装置に従来の技術を適用したのでは、ICカードの搬送時間が不必要に長くなって、ICカードの処理の高速化が阻害される。将来的には、磁気カードよりもICカードが主流となることが予想される点から考えると、ICカードの処理に時間がかかることは、ATM等の商品価値を低下させる要因となり好ましくない。そこで  
20      本発明は、磁気カードに対するカード情報の不正取得を防止しながら、磁気カード以外のカードに対しては高速処理が可能なカード処理装置を提供することを目的とする。

本発明に係るカード処理装置は、磁気情報が記録されている第1のカードと、磁気情報が記録されていない第2のカードとを取り扱うカード処理装置であって、  
25      第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、カードの種類に応じて搬送手段を制御する制御手段とを備える。そして、制御手段は、カードの取り込み時および／または排出時に、第1のカードを間欠的に搬送し、第2のカードを連続的に搬送するように搬送手段を制御する。

第1のカードは、典型的には磁気ストライプに磁気情報が記録された磁気カー

ドであるが、磁気ストライプとＩＣチップとを備えたハイブリッド型のＩＣカードも含まれる。このＩＣカードは、接触式ＩＣカードであってもよいし、非接触式ＩＣカードであってもよい。一方、第２のカードは、典型的にはＩＣチップを備えた接触式または非接触式のＩＣカードであるが、これ以外に、光学的に情報が記録されたカードであってもよい。

間欠的な搬送には、規則正しい周期での間欠搬送だけでなく、不規則な周期での間欠搬送も含まれる。また、一方向のみへの間欠搬送に限らず、一方向と他方向への動きを交互に反復しつつ一方向へ移動してゆくような搬送も、本発明でいう間欠的な搬送に含まれる。カードの取り込み時には、取り込み時間を短縮する上で、最初の段階でのみ間欠搬送を行うのが望ましいが、本発明は、カード取り込み時の最初から最後に至るまで間欠的な搬送を行うことを排除するものではない。同様に、カードの排出時には、排出時間を短縮する上で、最後の段階でのみ間欠搬送を行うのが望ましいが、本発明は、カード排出時の最初から最後に至るまで間欠的な搬送を行うことを排除するものではない。また、間欠搬送は、カード取り込み時とカード排出時のいずれか一方の場合にのみ行ってもよいし、両方の場合に行ってもよい。

このように、第１のカードを間欠的に、第２のカードを連続的に搬送することで、磁気情報が記録された第１のカードに対しては、間欠搬送によってカード情報の不正取得が困難となり、磁気情報が記録されておらず不正対策が不要な第２のカードに対しては、連続搬送によってカードを高速で搬送し、処理時間を短縮することができる。

また、本発明の実施形態では、搬送手段は、カードの取り込み時に、カード挿入口から挿入されたカードが第１のカードである場合は、当該第１のカードを所定位置までは間欠的に、所定位置からは連続的に搬送して取り込み、カード挿入口から挿入されたカードが第２のカードである場合は、当該第２のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して取り込む。

これによると、上記所定位置を、第１のカードの磁気情報が不正取得されるおそれのない限界位置に設定することで、第１のカードの取り込み時に、磁気情報が不正取得されるおそれがある状態では、第１のカードを間欠的に搬送して不正

取得を防止し、磁気情報が不正取得されるおそれがない状態では、第1のカードを連続的に搬送して、高速で内部に取り込むことができる。また、第2のカードについては、間欠搬送をせずに最初から高速で内部に取り込むことができる。

また、本発明の実施形態では、搬送手段は、カードの排出時に、排出するカードが第1のカードである場合は、当該第1のカードを所定位置までは連続的に、所定位置からは間欠的に搬送して排出し、排出するカードが第2のカードである場合は、当該第2のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して排出する。

これによると、上記所定位置を第1のカードの磁気情報が不正取得されるおそれのある限界位置に設定することで、第1のカードの排出時に、磁気情報が不正取得されるおそれがない状態では、第1のカードを連続的に搬送してカード排出までの時間を短縮し、磁気情報が不正取得されるおそれがある状態では、第1のカードを間欠的に搬送して不正取得を防止することができる。また、第2のカードについては、間欠搬送をせずに最初から高速で排出することができる。

また、本発明の実施形態では、搬送手段は、カードの取り込み時に、カード挿入口から挿入されたカードが第1のカードである場合は、当該第1のカードをカード処理装置の本体内部の第1の位置までは間欠的に、第1の位置からは連続的に搬送して取り込み、カード挿入口から挿入されたカードが第2のカードである場合は、当該第2のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して取り込む。また、カードの排出時に、排出するカードが第1のカードである場合は、当該第1のカードをカード挿入口付近の第2の位置までは連続的に、第2の位置からは間欠的に搬送して排出し、排出するカードが第2のカードである場合は、当該第2のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して排出する。

これによると、上記第1の位置を第1のカードの磁気情報が不正取得されるおそれのない限界位置に設定することで、第1のカードの取り込み時に、磁気情報が不正取得されるおそれがある状態では、第1のカードを間欠的に搬送して不正取得を防止し、磁気情報が不正取得されるおそれがない状態では、第1のカードを連続的に搬送して、高速で内部に取り込むことができる。また、第2のカードについては、間欠搬送をせずに最初から高速で内部に取り込むことができる。一方、上記第2の位置を第1のカードの磁気情報が不正取得されるおそれのある限

界位置に設定することで、第1のカードの排出時に、磁気情報が不正取得されるおそれがない状態では、第1のカードを連続的に搬送してカード排出までの時間を短縮し、磁気情報が不正取得されるおそれがある状態では、第1のカードを間欠的に搬送して不正取得を防止することができる。また、第2のカードについては、間欠搬送をせずに最初から高速で排出することができる。

また、本発明では、第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、上位装置からカードの種類を受信する受信手段と、受信手段が受信したカードの種類に応じて搬送手段を制御する制御手段とが設けられる。受信手段は、カード処理装置本体の内部にカードが取り込まれる前に、上位装置からカードの種類を受信する。

そして、制御手段は、受信手段が受信したカードの種類が第1のカードである場合は、当該第1のカードを間欠的に搬送して取り込み、受信手段が受信したカードの種類が第2のカードであるときは、当該第2のカードを連続的に搬送して取り込むように搬送手段を制御する。

これによると、カード処理装置側では、カードを取り込む前にカードの種類が予め判明しているので、第1のカードに対しては、カード挿入直後から間欠的に搬送しながら取り込むことでカード情報の不正取得を防止でき、第2のカードに対しては、カード挿入直後からカードを連続的に搬送して高速で取り込むことができる。

また、本発明では、第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、カード挿入口付近に設けられてカードの種類を検出する検出手段と、検出手段から取得したカードの種類に応じて搬送手段を制御する制御手段とが設けられる。そして、制御手段は、カード処理装置本体の内部にカードが取り込まれる前に検出手段からカードの種類を取得し、取得したカードの種類が第1のカードである場合は、当該第1のカードを間欠的に搬送して取り込み、取得したカードの種類が第2のカードであるときは、当該第2のカードを連続的に搬送して取り込むように搬送手段を制御する。

この場合も、カード処理装置側では、カードを取り込む前にカードの種類が予め判明しているので、第1のカードに対しては、カード挿入直後から間欠的に搬送しながら取り込むことでカード情報の不正取得を防止でき、第2のカードに対



しては、カード挿入直後からカードを連続的に搬送して高速で取り込むことができる。

上記のような受信手段や検出手段を設けた場合において、第1のカードの排出時に、当該カードを間欠的に搬送して排出し、第2のカードの排出時に、当該カードを連続的に搬送して排出するようにすれば、第1のカードに対するカード情報の不正取得を防止しつつ、第2のカードを高速で排出することが可能となる。

本発明は、上記のようにカード取り込み前にカードの種類が判明している場合に限らず、カード取り込み前にカードの種類が判明していない場合にも適用が可能である。この場合、カード処理装置は、取り込まれた第1のカードの記録情報を読み取る第1の読取手段と、取り込まれた第2のカードの記録情報を読み取る第2の読取手段と、第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、カードの種類に応じて搬送手段を制御する制御手段とを備える。第1および第2の読取手段は装置本体の内部に設けられる。第1の読取手段は、例えば磁気ストライプに記録されている情報を読み取る磁気ヘッドであり、第2の読取手段は、例えば接触式ICカードのIC端子と接触する接触子や、非接触式ICカードのアンテナとの間で無線通信を行なうアンテナである。制御手段は、カードの取り込み時に、第1および第2のカードのいずれに対しても、カードを間欠的に搬送しながら取り込むように搬送手段を制御するとともに、取り込んだカードの種類を第1の読取手段または第2の読取手段の読み取り結果に基づいて判別する。また、カードの排出時に、判別したカードの種類に応じて、第1のカードは間欠的に搬送しながら排出し、第2のカードは連続的に搬送しながら排出するように搬送手段を制御する。

これによると、カードの取り込み時には、第2のカードも第1のカードと同様に間欠搬送されるので、第2のカードの取り込み時間が長くなるが、カードを取り込んだ後はカードの種類が判別されるので、カードの排出時に、第1のカードに対するカード情報の不正取得を防止しつつ、第2のカードを高速で排出することが可能となる。

また、本発明の実施形態では、第1のカードがカード処理装置本体の外部に露出しているときに当該カードを間欠的に搬送し、第1のカードがカード処理装置

本体の外部に露出していないときに当該カードを連続的に搬送するようにしてもよい。前述のように、真正なカード処理装置の前面に偽読取装置が取り付けられる場合は、カード処理装置本体の外部にカードが露出している状態で、第1のカードの磁気情報が不正取得される可能性があり、カード処理装置本体の外部にカードが露出していない状態では、第1のカードの磁気情報が不正取得される可能性はない。したがって、上記のようにカードの露出時に間欠搬送を行うことにより、第1のカードの磁気情報が不正取得されるのを確実に防止することができる。

本発明によれば、磁気情報が記録されているカードを間欠的に搬送し、磁気情報が記録されていないカードを連続的に搬送することで、磁気カードに対するカード情報の不正取得を防止しながら、磁気カード以外のカードに対しては高速処理が可能なカード処理装置を提供することができる。

#### 図面の簡単な説明

図1は本発明の実施形態に係るカード処理装置の概略構造を示す図である。

図2は磁気カード、接触式ICカードおよび非接触式ICカードを示す図である。

図3はカード処理装置の電氣的構成を示すブロック図である。

図4はカード処理装置の概略動作を示すフローチャートである。

図5は磁気カードの取込・読取処理の詳細手順を示したフローチャートである。

図6は磁気カードの排出処理の詳細手順を示したフローチャートである。

図7は接触式ICカードの取込・読取処理の詳細手順を示したフローチャートである。

図8は接触式／非接触式ICカードの排出処理の詳細手順を示したフローチャートである。

図9は非接触式ICカードの取込・読取処理の詳細手順を示したフローチャートである。

図10Aはカードの搬送状態を示す図である。

図10Bはカードの搬送状態を示す図である。

図10Cはカードの搬送状態を示す図である。

図 1 1 は本発明の他の実施形態に係るカード処理装置の概略構造を示す図である。

図 1 2 は他の実施形態に係るカード処理装置の概略動作を示すフローチャートである。

5 図 1 3 は I C カードの取込・読取処理の詳細手順を示したフローチャートである。

図 1 4 は本発明の他の実施形態によるカード処理装置の動作を示すフローチャートである。

図 1 5 はモータに与える制御量の例である。

10 図 1 6 はモータの間欠回転動作を説明する図である。

#### 発明を実施するための最良の形態

図 1 は、本発明の実施形態に係るカード処理装置の概略構造を示す図である。

図 1 において、1 0 0 はカード処理装置であって、例えば A T M に搭載されている。5 0 はこのカード処理装置 1 0 0 で処理されるカードであって、図 2 ( a )  
15 のような磁気ストライプ 5 1 を備えた磁気カード 5 0 a、図 2 ( b ) のような I  
C チップ 5 2 および I C 端子 5 3 を備えた接触式 I C カード 5 0 b、図 2 ( c )  
のような I C チップ 5 4 およびアンテナ 5 5 を備えた非接触式 I C カード 5 0 c  
のいずれであっていてもよい。このように、カード処理装置 1 0 0 は、磁気情報が記  
20 録されている磁気カード 5 0 a と、磁気情報が記録されていない I C カード 5 0  
b、5 0 c の両方を取り扱える装置である。なお、カード 5 0 a ~ 5 0 c の大き  
さは、ほぼ同一となっている。

2 0 はカード処理装置 1 0 0 の本体、2 1 は本体 2 0 の前面側に設けられたカ  
ード挿入部、2 2 はカード 5 0 が挿入されるカード挿入口である。2 3 はシャッ  
25 タであって、後述するソレノイドにより図の上下方向に開閉し、カード挿入口 2  
2 から本体 2 0 内部へのカード 5 0 の進入、または本体 2 0 内部からカード挿入  
口 2 2 へのカード 5 0 の排出を規制する。2 4 ~ 2 7 はそれぞれ上下一対のロー  
ラであって、後述するモータの正転・逆転によりカード 5 0 を図の左右方向に搬  
送する。3 1 ~ 3 4 はカード検出センサ（以下、単に「センサ」という）であっ

て、センサ 3 1 はカード挿入部 2 1 においてカード挿入口 2 2 とシャッタ 2 3 との間に設けられ、センサ 3 2 ～ 3 4 は本体 2 0 の内部に設けられている。これらのセンサ 3 1 ～ 3 4 は、上下一対の投光素子および受光素子を備えたフォトマイクログセンサから構成される。

- 5        2 は磁気ヘッドであって、カード 5 0 が磁気カード 5 0 a である場合に、磁気ストライプ 5 1 から磁気情報を読み取る。この磁気ヘッド 2 は、磁気カード 5 0 a がローラ 2 4 ～ 2 7 によって搬送される過程で、磁気ストライプ 5 1 の磁力の変化を検出することにより磁気情報を読み取る。4 は接点ブロックであって、カード 5 0 が接触式 I C カード 5 0 b である場合に、I C 端子 5 3 と接触して I C
- 10        チップ 5 2 の情報を読み取る。この接点ブロック 4 は、後述するソレノイドによって上下方向に移動可能となっている。5 はアンテナであって、カード 5 0 が非接触式 I C カード 5 0 c である場合に、カード側のアンテナ 5 5 と無線通信を行うことにより、I C チップ 5 4 の情報を読み取る。

- 図 3 は、カード処理装置 1 0 0 の電氣的構成を示すブロック図である。図 3 に
- 15        おいて、1 はカード処理装置 1 0 0 の各部を制御する制御部であって、C P U、R O M、R A M、および後記の制御回路等からなる。なお、R O M には C P U の動作プログラム等が記憶されており、R A M には C P U が各部を制御する制御データ等が読み書き可能に記憶される。2 は図 1 で説明した磁気ヘッド、3 は図 1 のセンサ 3 1 ～ 3 4 を総括して表したセンサ、4 は図 1 で説明した接点ブロック、
- 20        5 は図 1 で説明したアンテナである。6 は前述のローラ 2 4 ～ 2 7 を回転させるモータである。制御部 1 は、モータ 6 の駆動を制御するためのモータ制御回路を備えている。この制御回路によりモータ 6 が正転駆動または逆転駆動され、これによってローラ 2 4 ～ 2 7 が回転してカード 5 0 を所定方向へ搬送する。7 は前述のシャッタ 2 3 を開閉するためのシャッタ用ソレノイド、8 は前述の接点ブ
- 25        ック 4 を上下に移動させるための接点ブロック用ソレノイドである。制御部 1 は、これらのソレノイド 7、8 の駆動を制御するためのソレノイド制御回路を備えている。この制御回路により各ソレノイド 7、8 が駆動され、シャッタ 2 3 の開閉や接点ブロック 4 の上下移動が行われる。9 は上位装置 1 0 と相互に通信を行うための通信部である。上位装置 1 0 は、例えばカード処理装置 1 0 0 が搭載され



ているATMである。制御部1は、磁気ヘッド2が磁気カード50aから読み取った情報や、接点ブロック4が接触式ICカード50bから読み取った情報、あるいはアンテナ5が非接触式ICカード50cから読み取った情報を、通信部9を介して上位装置10へ送信する。

- 5 以上の構成において、制御部1は、本発明における制御手段の一実施形態を構成する。また、磁気ヘッド2は本発明における第1の読取手段の一実施形態を構成し、接点ブロック4およびアンテナ5は、本発明における第2の読取手段の一実施形態を構成する。また、モータ6およびローラ24～27は、本発明における搬送手段の一実施形態を構成する。また、通信部9は、本発明における受信手段の一実施形態を構成する。また、磁気カード50aは、本発明における第1のカードの一実施形態を構成し、接触式ICカード50bおよび非接触式ICカード50cは、本発明における第2のカードの一実施形態を構成する。
- 10

- 図4ないし図9は、カード処理装置100の動作手順を示すフローチャートである。各処理は制御部1のCPUにより実行される。図4は全体の概略動作を示し、図5～図9は部分的な詳細手順を示している。また、図10A～図10Cは、カード処理装置100におけるカードの搬送状態を示す図である。以下、これらの図を参照して、カード処理装置100の動作を説明する。
- 15

- まず、図4に従い全体の概略動作を説明する。ここでは、上位装置10がATMであって、カード処理装置100はこのATMに搭載されているものとする。
- 20 ATMにおいてカード50による取引を行う場合、利用者が接客パネルで所定の操作をすると、上位装置10からカード処理装置100の通信部9へ取引開始信号が送信され、これにより、カード処理装置100はカードの処理を開始する。最初に、上位装置10から送られて来るカードの種類を通信部9が受信する（ステップS1）。カードの種類は、例えば接客パネルにおいて利用者により指定され、コード信号として上位装置10から通信部9へ送信される。本実施形態の場合、
- 25 カード50が取り込まれる前に、上位装置10からカード処理装置100へカードの種類が送信されるので、カード処理装置100側では、予めカードの種類がわかっている。次に、受信したカードの種類を解読して、カードが磁気カードか否かを判定する（ステップS2）。カードが磁気カードの場合は（ステップS2：

YES)、ステップS 3へ進んで磁気カードの取込・読取処理が行われ、この処理が終わると、続いて磁気カードの排出处理が行われる(ステップS 4)。ステップS 3およびS 4の詳細については後述する。

5       ステップS 2において、カードが磁気カードでない場合は(ステップS 2 : NO)、次に、カードが接触式ICカードか否かを判定する(ステップS 5)。カードが接触式ICカードの場合は(ステップS 5 : YES)、ステップS 6へ進んで接触式ICカードの取込・読取処理が行われ、この処理が終わると、続いて接触式ICカードの排出处理が行われる(ステップS 7)。ステップS 6およびS 7の詳細については後述する。

10       ステップS 5において、カードが接触式ICカードでない場合は(ステップS 5 : NO)、カードが非接触式ICカードであると判断して、非接触式ICカードの取込・読取処理が行われ(ステップS 8)、この処理が終わると、続いて非接触式ICカードの排出处理が行われる(ステップS 9)。ステップS 8およびS 9の詳細については後述する。

15       図5は、図4のステップS 3における磁気カードの取込・読取処理の詳細な手順を示したフローチャートである。以下、この手順を説明する。制御部1は、カード挿入口22に設けられたセンサ31がONしたかどうかを常時監視している(ステップS 11)。図10A(a)のように、利用者がカード挿入口22へのカード50(ここでは磁気カード50a)の挿入を開始し、図10A(b)のよう  
20       に、カード50をセンサ31の位置まで挿入すると、センサ31がカード50を検知してONとなり(ステップS 11 : YES)、シャッタ用ソレノイド7が駆動されて、シャッタ23が開く(ステップS 12)。これに続いて、モータ6が間欠的に正転駆動され、これによってローラ24~27も間欠的に正回転する(ステップS 13)。

25       このとき、制御部1のモータ駆動回路からモータ6へは、例えば図15(a)に示したような制御量(駆動電圧)が与えられ、これによって、モータ6は図16(a)に示したような間欠回転動作を行なう。図16(a)の場合、モータ6は、1単位時間の間に1単位回転量だけ回転して、次の1単位時間の間は停止し、この動作が反復される。この結果、先端(左端)がローラ24の位置まで挿入さ

れたカード50は、間欠回転するローラ24によって図の左方向に間欠的に搬送されて行く。なお、カード50がローラ24の位置まで挿入される過程で、センサ32がONとなる。

次に、センサ33がONしたかどうかを判定する（ステップS14）。図10A  
5 (c)のように、カード50がセンサ33の位置まで搬送されると、センサ33がカード50を検知してONとなり（ステップS14：YES）、これに応答して、モータ6の駆動が間欠駆動から連続駆動に切り替えられ、モータ6は連続的に正転駆動される。これによって、ローラ24～27も連続的に正回転する（ステップS15）。この結果、カード50は、連続回転するローラ24、25によって図  
10 の左方向に連続的に搬送されて行き、本体20の内部に取り込まれる。そして、図10B（d）のように、カード50が磁気ヘッド2の位置へ至ると、磁気ヘッド2によってカード50の磁気情報（磁気ストライプ51に記録されている情報）の読み取りが開始される（ステップS16）。続いて、センサ32がONからOFFに変化したか否かを判定する（ステップS17）。図10B（d）のように、カ  
15 ード50の後端（右端）がセンサ32を通過すると、センサ32はONからOFFとなり（ステップS17：YES）、これに応答して、シャッタ用ソレノイド7がシャッタ23を閉じる（ステップS18）。

その後、カード50は図10B（e）のように、ローラ25、26によって連続的に搬送されて行き、この搬送過程でカード50の磁気情報が磁気ヘッド2により読み取られる。一方、制御部1はセンサ34がONしたか否かを判定する（ステップS19）。図10B（f）のように、カード50がセンサ34の位置まで搬送されると、センサ34がカード50を検知してONとなり（ステップS19：YES）、これに  
20 応答して、磁気ヘッド2による磁気情報読み取りは終了する（ステップS20）。また、制御部1はセンサ34がONしたことで、カード50がカード処理装置100の奥まで搬送されたと判断し、モータ6を停止させる。これによって、ローラ24～27の回転も停止される（ステップS21）。

なお、ステップS14において、センサ33がONにならなければ（ステップS14：NO）、センサ31がONしてから所定時間が経過したか否かを判定する（ステップS22）。所定時間が経過してなければ（ステップS22：NO）、ス

テップS 1 4へ戻って、センサ3 3の状態を監視する。センサ3 3がONにならないまま（ステップS 1 4：NO）、所定時間が経過すると（ステップS 2 2：YES）、カード5 0が本体2 0の内部へ取り込まれなかったと判断して、シャッタ用ソレノイド7によりシャッタ2 3を閉じ（ステップS 2 3）、処理を終了する。

- 5     以上のように、図5の手順においては、カード5 0（磁気カード5 0 a）をカード処理装置本体2 0の内部に取り込む過程で、カード挿入口2 2から挿入されたカード5 0を最初は間欠的に搬送し、カード5 0が本体2 0内部のセンサ3 3の位置（本発明における第1の位置）まで搬送された後は、カード5 0を連続的に搬送するようにしている。ここで、センサ3 3の位置は、カード5 0の磁気情報
- 10    報が不正取得されるおそれのない限界位置、すなわちカード挿入部2 1に取り付けられた偽読取装置によってカード5 0の磁気情報を正常に取得できなくなるまでカード5 0が本体2 0の内部に取り込まれたときの当該カードの先端（左端）位置に設定されている。こうすることにより、磁気情報の不正取得のおそれがある状態では、カード5 0を間欠的に搬送して不正取得を防止し、磁気情報の不正
- 15    取得のおそれがない状態では、カード5 0を連続的に搬送して、高速で内部に取り込むことができる。

- なお、モータ6の駆動を停止した後、制御部1は、磁気ヘッド2がカード5 0から読み取った情報を通信部9を介して上位装置1 0へ送信する。上位装置1 0では、受信したカード情報に基づいて所定の取引処理（例えば現金引出し）が行
- 20    われる。そして、取引処理が終了すると、上位装置1 0は処理の終了をカード処理装置1 0 0へ通知する。この通知を通信部9が受信すると、制御部1はカード5 0の排出处理（図4のステップS 4）を以下に説明する手順に従って実行する。

- 図6は、図4のステップS 4における磁気カードの排出处理の詳細な手順を示したフローチャートである。排出处理が開始されると、制御部1はモータ6を連
- 25    続的に逆転駆動し、これによってローラ2 4～2 7も連続的に逆回転する（ステップS 3 1）。ローラ2 4～2 7が逆回転することによって、図1 0 B（f）の位置にあったカード5 0は、図1 0 C（g）のように、右方向に連続的に搬送されて行く。次に、センサ3 2がONしたか否かを判定する（ステップS 3 2）。図1 0 C（h）のように、カード5 0の前端（右端）がセンサ3 2の位置に至ると、



センサ 3 2 がカード 5 0 を検知して ON となり (ステップ S 3 2 : YES)、これに  
5 応答して、シャッタ用ソレノイド 7 がシャッタ 2 3 を開く (ステップ S 3 3)。  
これにより、カード 5 0 はカード挿入口 2 2 に向って搬送されて行く。

10 シャッタ 2 3 が開いた後、制御部 1 は、センサ 3 1 が ON したか否かを判定する  
(ステップ S 3 4)。図 1 0 C (i) のように、カード 5 0 がセンサ 3 1 の位置  
まで搬送されると、センサ 3 1 がカード 5 0 を検知して ON となる (ステップ S  
3 4 : YES)。センサ 3 1 が ON となったことに応答して、モータ 6 の駆動が連  
続駆動から間欠駆動に切り替えられ、モータ 6 は間欠的に逆転駆動される。これ  
15 によって、ローラ 2 4 ~ 2 7 も間欠的に逆回転する (ステップ S 3 5)。この結果、  
カード 5 0 は、間欠回転するローラ 2 4 によって図の右方向に間欠的に搬送され  
ながら、図 1 0 C (j) のように、カード挿入口 2 2 から外部に排出されて行く。  
このときのモータ 6 の駆動は、前述した図 1 5 (a) および図 1 6 (a) と同じ  
態様で行われる。

20 ステップ S 3 5 でローラの間欠回転が開始された後、制御部 1 はセンサ 3 1 が  
ON してから所定時間が経過したかどうかを監視する (ステップ S 3 6)。所定時  
間を経過してなければ (ステップ S 3 6 : NO)、センサ 3 1 が OFF したか否かを  
判定する (ステップ S 3 9)。所定時間が経過するまでに、カード挿入口 2 2 か  
ら排出されたカード 5 0 を利用者が抜き取ると、センサ 3 1 は OFF となる (ス  
テップ S 3 9 : YES)。センサ 3 1 が OFF になると、制御部 1 はカード 5 0 が  
25 抜き取られたと判断し、モータ 6 の駆動を停止する。これにより、ローラ 2 4 ~  
2 7 の回転も停止される (ステップ S 3 7)。その後、シャッタ 2 3 を閉じて (ス  
テップ S 3 8)、処理を終了する。また、ステップ S 3 9 においてセンサ 3 1 が O  
FF しないまま (ステップ S 3 9 : NO)、所定時間が経過したときも (ステップ  
S 3 6 : YES)、ローラ 2 4 ~ 2 7 の回転を停止し (ステップ S 3 7)、シャッ  
タ 2 3 を閉じて (ステップ S 3 8)、処理を終了する。以上で、磁気カード 5 0 を  
30 用いた ATM での一連の取引処理は完了する。

以上のように、図 6 の手順においては、カード 5 0 (磁気カード 5 0 a) をカ  
ード処理装置本体 2 0 の外部に排出する過程で、カード 5 0 がカード挿入口 2 2  
付近に設けられたセンサ 3 1 の位置 (本発明における第 2 の位置) へ搬送される

までは、カード50を連続的に搬送し、カード50がセンサ31の位置まで搬送された時点から、カード50を間欠的に搬送するようにしている。ここで、センサ31の位置は、カード50の磁気情報が不正取得されるおそれのある限界位置、すなわちカード挿入部21に取り付けられた偽読取装置によってカード50の磁気情報を正常に取得できるようになるまでカード50が本体20の外部へ排出されたときの当該カードの先端（右端）位置に設定されている。こうすることにより、磁気情報の不正取得のおそれがない状態では、カード50を連続的に搬送してカード排出までの時間を短縮し、磁気情報の不正取得のおそれがある状態では、カード50を間欠的に搬送して不正取得を防止することができる。

10 次に、カード50が接触式ICカード50bである場合の処理について説明する。図7は、図4のステップS6における接触式ICカードの取込・読取処理の詳細な手順を示したフローチャートである。以下、この手順を説明する。制御部1は、カード挿入口22に設けられたセンサ31がONしたかどうかを常時監視している（ステップS41）。図10A（a）のように、利用者がカード挿入口2  
15 2へのカード50（ここでは接触式ICカード50b）の挿入を開始し、図10A（b）のように、カード50をセンサ31の位置まで挿入すると、センサ31がカード50を検知してONとなり（ステップS41：YES）、シャッタ用ソレノイド7が駆動されて、シャッタ23が開く（ステップS42）。これに続いて、モータ6が連続的に正転駆動され、これによってローラ24～27も連続的に正  
20 回転する（ステップS43）。この結果、先端（左端）がローラ24の位置まで挿入されたカード50は、連続回転するローラ24によって図の左方向に連続的に搬送されて行く。なお、カード50がローラ24の位置まで挿入される過程で、センサ32がONとなる。

次に、センサ33がONしたかどうかを判定する（ステップS44）。図10A  
25 （c）のように、カード50がセンサ33の位置まで搬送されると、センサ33がカード50を検知してONとなる（ステップS44：YES）。続いて、センサ32がONからOFFに変化したか否かを判定する（ステップS45）。図10B（d）のように、カード50の後端（右端）がセンサ32を通過すると、センサ32はONからOFFとなり（ステップS45：YES）、これに応答して、シャ

ッタ用ソレノイド7がシャッタ23を閉じる（ステップS46）。

その後、カード50は図10B（e）のように、ローラ25，26によって連続的に搬送されて行き、制御部1はセンサ34がONしたか否かを判定する（ステップS47）。図10B（f）のように、カード50がセンサ34の位置まで搬送されると、センサ34がカード50を検知してONとなる（ステップS47：YES）。制御部1はセンサ34がONしたことで、カード50がカード処理装置100の奥まで搬送されたと判断し、モータ6を停止させる。これによって、ローラ24～27の回転も停止される（ステップS48）。その後、接点ブロック用ソレノイド8を駆動して、接点ブロック4を降下させる（ステップS49）。接点ブロック4の下面には接触子が設けられており、この接触子が接点ブロック4の降下によってカード50のIC端子53に接触する。これにより、接点ブロック4とカード50とが電氣的に接続され、カード50のICチップ52に記録されている情報が接点ブロック4によって読み取られる（ステップS50）。読み取りが終了すると、接点ブロック4を上昇させ（ステップS51）、カード50のIC端子53から接触子を離間させる。

なお、ステップS44において、センサ33がONにならないければ（ステップS44：NO）、センサ31がONしてから所定時間が経過したか否かを判定する（ステップS52）。所定時間が経過してなければ（ステップS52：NO）、ステップS44へ戻って、センサ33の状態を監視する。センサ33がONにならないまま（ステップS44：NO）、所定時間が経過すると（ステップS52：YES）、カード50が本体20の内部へ取り込まれなかったと判断して、シャッタ用ソレノイド7によりシャッタ23を閉じ（ステップS53）、処理を終了する。

以上のように、図7の手順においては、カード50（接触式ICカード50b）の取り込み時に、当該カードをその位置にかかわらず連続的に搬送して装置本体20の内部に取り込むようにしている。ここで、カード挿入部21に偽読取装置が取り付けられていても、この装置で読み取ることができる情報は磁気情報だけであり、接触式ICカード50bのICチップ52に記録されている情報を読み取ることはできないので、接触式ICカード50bを連続的に搬送しながら取り込んでも、カード情報が不正に取得されるおそれはない。このため、接触式IC

カード50bを装置本体20の内部に高速で取り込むことが可能となる。

制御部1は、接点ブロック4がカード50から読み取った情報を通信部9を介して上位装置10へ送信する。上位装置10では、受信したカード情報に基づいて所定の取引処理（例えば現金引出し）が行われる。そして、取引処理が終了すると、上位装置10は処理の終了をカード処理処理100へ通知する。この通知を通信部9が受信すると、制御部1はカード50の排出処理（図4のステップS7）を以下に説明する手順に従って実行する。

図8は、図4のステップS7における接触式ICカードの排出処理の詳細な手順を示したフローチャートである。排出処理が開始されると、制御部1はモータ6を連続的に逆転駆動し、これによってローラ24～27も連続的に逆回転する（ステップS61）。ローラ24～27が逆回転することによって、図10B（f）の位置にあったカード50は、図10C（g）のように、右方向に連続的に搬送されて行く。次に、センサ32がONしたか否かを判定する（ステップS62）。図10C（h）のように、カード50の前端（右端）がセンサ32の位置に至ると、センサ32がカード50を検知してONとなり（ステップS62：YES）、これに応答して、シャッタ用ソレノイド7がシャッタ23を開く（ステップS63）。これにより、カード50はカード挿入口22に向って搬送されて行く。

シャッタ23が開いた後、制御部1は、センサ31がONしたか否かを判定する（ステップS64）。図10C（i）のように、カード50がセンサ31の位置まで搬送されると、センサ31がカード50を検知してONとなる（ステップS64：YES）。続いて、制御部1はセンサ31がONしてから所定時間が経過したかどうかを監視する（ステップS65）。所定時間が経過してなければ（ステップS65：NO）、センサ31がOFFしたか否かを判定する（ステップS68）。所定時間が経過するまでに、カード挿入口22から排出されたカード50を利用者が抜き取ると、センサ31はOFFとなる（ステップS68：YES）。センサ31がOFFになると、制御部1はカード50が抜き取られたと判断し、モータ6の駆動を停止する。これにより、ローラ24～27の回転も停止される（ステップS66）。その後、シャッタ23を閉じて（ステップS67）、処理を終了する。また、ステップS68においてセンサ31がOFFしないまま（ステップS



68 : NO)、所定時間が経過したときも (ステップ S 6 5 : YES)、ローラ 24 ~ 27 の回転を停止し (ステップ S 6 6)、シャッタ 23 を閉じて (ステップ S 6 7)、処理を終了する。以上で、接触式 IC カード 50b を用いた ATM での一連の取引処理は完了する。

- 5     以上のように、図 8 の手順においては、接触式 IC カード 50b の排出時に、当該カードをその位置にかかわらず連続的に搬送して装置本体 20 の外部に排出するようにしている。ここで、カード挿入部 21 に偽読取装置が取り付けられていても、この装置で読み取ることができる情報は磁気情報だけであり、接触式 IC カード 50b の IC チップ 52 に記録されている情報を読み取ることができないので、接触式 IC カード 50b を連続的に搬送しながら排出しても、カード情報  
10     が不正に取得されるおそれはない。このため、接触式 IC カード 50b を高速で排出することが可能となる。

- 次に、カード 50 が非接触式 IC カード 50c である場合の処理について説明する。図 9 は、図 4 のステップ S 8 における非接触式 IC カードの取込・読取処理の詳細な手順を示したフローチャートである。以下、この手順を説明する。制御部 1 は、カード挿入口 22 に設けられたセンサ 31 が ON したかどうかを常時監視している (ステップ S 71)。図 10A (a) のように、利用者がカード挿入口 22 へのカード 50 (ここでは非接触式 IC カード 50c) の挿入を開始し、  
15     図 10A (b) のように、カード 50 をセンサ 31 の位置まで挿入すると、センサ 31 がカード 50 を検知して ON となり (ステップ S 71 : YES)、シャッタ用ソレノイド 7 が駆動されて、シャッタ 23 が開く (ステップ S 72)。これに続いて、モータ 6 が連続的に正転駆動され、これによってローラ 24 ~ 27 も連続的に正回転する (ステップ S 73)。この結果、先端 (左端) がローラ 24 の位置まで挿入されたカード 50 は、連続回転するローラ 24 によって図の左方向に連続的に搬送されて行く。なお、カード 50 がローラ 24 の位置まで挿入される過程  
20     で、センサ 32 が ON となる。  
25     次に、センサ 33 が ON したかどうかを判定する (ステップ S 74)。図 10A (c) のように、カード 50 がセンサ 33 の位置まで搬送されると、センサ 33 がカード 50 を検知して ON となる (ステップ S 74 : YES)。続いて、センサ

32がONからOFFに変化したか否かを判定する(ステップS75)。図10B(d)のように、カード50の後端(右端)がセンサ32を通過すると、センサ32はONからOFFとなり(ステップS75: YES)、これに応答して、シャッタ用ソレノイド7がシャッタ23を閉じる(ステップS76)。

- 5     その後、カード50は図10B(e)のように、ローラ25, 26によって連続的に搬送されて行き、制御部1はセンサ34がONしたか否かを判定する(ステップS77)。図10B(f)のように、カード50がセンサ34の位置まで搬送されると、センサ34がカード50を検知してONとなる(ステップS77: YES)。制御部1はセンサ34がONしたことで、カード50がカード処理装置
- 10    100の奥まで搬送されたと判断し、モータ6を停止させる。これによって、ローラ24~27の回転も停止される(ステップS78)。その後、カード処理装置100側のアンテナ5と、カード50側のアンテナ55との間で無線通信が行われ、カード50のICチップ54に記録されている情報が、アンテナ5により非接触で読み取られる(ステップS79)。

- 15    なお、ステップS74において、センサ33がONにならないければ(ステップS74: NO)、センサ31がONしてから所定時間が経過したか否かを判定する(ステップS80)。所定時間が経過してなければ(ステップS80: NO)、ステップS74へ戻って、センサ33の状態を監視する。センサ33がONにならないまま(ステップS74: NO)、所定時間が経過すると(ステップS80: YES)、カード50が本体20の内部へ取り込まれなかったと判断して、シャッタ用ソレノイド7によりシャッタ23を閉じ(ステップS81)、処理を終了する。
- 20

- 25    以上のように、図9の手順においては、カード50(非接触式ICカード50c)の取り込み時に、当該カードをその位置にかかわらず連続的に搬送して装置本体20の内部に取り込むようにしている。ここで、カード挿入部21に偽読取装置が取り付けられていても、この装置で読み取ることができる情報は磁気情報だけであり、非接触式ICカード50cのICチップ54に記録されている情報を読み取ることとはできないので、非接触式ICカード50cを連続的に搬送しながら取り込んでも、カード情報が不正に取得されるおそれはない。このため、非接触式ICカード50cを装置本体20の内部に高速で取り込むことが可能とな

る。

制御部 1 は、アンテナ 5 がカード 5 0 から読み取った情報を通信部 9 を介して上位装置 1 0 へ送信する。上位装置 1 0 では、受信したカード情報に基づいて所定の取引処理（例えば現金引出し）が行われる。そして、取引処理が終了すると、  
5 上位装置 1 0 は処理の終了をカード処理装置 1 0 0 へ通知する。この通知を通信部 9 が受信すると、制御部 1 はカード 5 0 の排出処理（図 4 のステップ S 9）を実行する。この場合の排出処理は、図 8 に示した手順と全く同じであるので、説明は省略する。排出処理を図 8 に示した手順で実行することにより、非接触式 IC カード 5 0 c を高速で排出することが可能となる。

- 10 以上述べた実施形態においては、カード 5 0 の取り込みを行う前に、上位装置 1 0 からカード処理装置 1 0 0 へカードの種類が通知されるので、磁気カード 5 0 a に対しては、カード挿入口 2 2 への挿入直後から間欠的に搬送することでカード情報の不正取得を防止できるとともに、その後連続搬送に切り替えることでカードの取り込み時間を短縮することができる。また、接触式 IC カード 5 0 b  
15 と非接触式 IC カード 5 0 c に対しては、カード挿入直後から連続搬送することで、カードを高速で取り込むことができる。

- 図 1 1 は、本発明の他の実施形態に係るカード処理装置の概略構造を示す図である。図 1 1 では、図 1 と同一部分には同一符号を付してある。図 1 1 のカード処理装置 1 0 0 が図 1 のそれと相違する点は、カード挿入部 2 1 において、セン  
20 サ 3 1 のほかに、磁気ストライプ検出センサ 4 1 と、IC カード検出センサ 4 2 とが設けられていることである。その他の部分については、図 1 の場合と同一であるので、詳細な説明は省略する。本実施形態では、先の実施形態のような上位装置 1 0 からカードの種類を予め通知する方法に代えて、カード処理装置 1 0 0 に設けたセンサ 4 1, 4 2 によってカードの種類を予め判別するようにしている。  
25 ここで、磁気ストライプ検出センサ 4 1 および IC カード検出センサ 4 2 は、本発明における検出手段の一実施形態を構成する。

磁気ストライプ検出センサ 4 1 は、磁気ヘッドから構成されており、カード 5 0 が磁気カード 5 0 a である場合は、磁気ストライプ 5 1 の磁気情報を読み取って読取信号を出力するが、カード 5 0 が磁気カード 5 0 a でない場合は、磁気情

報を読み取ることができず、読取信号を出力しない。また、I Cカード検出センサ42は、金属検出センサから構成されており、カード50がI Cカード（接触式I Cカード50bまたは非接触式I Cカード50c）である場合は、I Cチップ52、54やI C端子53あるいはアンテナ55を構成する金属体を検出して  
5 検出信号を出力するが、カード50がI Cカードでない場合は、I Cチップ52、54やI C端子53あるいはアンテナ55を構成する金属体を検出することができず、検出信号を出力しない。したがって、センサ41、42の読取信号や検出信号の有無により、カード50が磁気カードであるかI Cカードであるかを判別することができる。

- 10 図12は、図11のカード処理装置100の概略動作を示したフローチャートである。ここでも、図4の場合と同様に、上位装置10がA T Mであって、カード処理装置100はこのA T Mに搭載されているものとする。A T Mにおいてカード50による取引を行う場合、利用者が接客パネルで所定の操作をすると、上位装置10からカード処理装置100の通信部9へ取引開始信号が送信され、  
15 れにより、カード処理装置100はカードの処理を開始する。最初に、カード処理装置100にカード50が挿入されると、センサ41、42がカードの種類を検出する（ステップS101）。すなわち、本実施形態の場合も、カード50が取り込まれる前に、カード処理装置100側で予めカードの種類が認識される。次に、検出したカードの種類が磁気カードか否かを判定する（ステップS102）。  
20 磁気ストライプ検出センサ41から読取信号が出力されている場合は、カード50は磁気カードであり、I Cカード検出センサ42から検出信号が出力されている場合は、カード50はI Cカード（接触式I Cカードまたは非接触式I Cカード）である。カード50が磁気カードの場合は（ステップS102：Y E S）、ステップS103へ進んで磁気カードの取込・読取処理が行われ、この処理が終わると、続いて磁気カードの排出处理が行われる（ステップS104）。ステップS  
25 103の詳細手順は図5と同じであり、ステップS104の詳細手順は図6と同じであるので、これらについての説明は省略する。

ステップS102において、カードが磁気カードでない場合は（ステップS102：N O）、ステップS105へ移行して、I Cカードの取込・読取処理が行わ



れる。このステップS 1 0 5の詳細手順については後述する。この処理が終わると、続いてI Cカードの排出处理が行われる(ステップS 1 0 6)。ステップS 1 0 6の詳細手順は図8と同じであるので、説明は省略する。

図13は、図12のステップS 1 0 5におけるI Cカードの取込・読取処理の  
5 詳細な手順を示したフローチャートである。以下、この手順を説明する。なお、  
手順の説明にあたり、図10A～図10Cを参照するが、これらの図では、磁気  
ストライプ検出センサ41およびI Cカード検出センサ42の図示は省略されて  
いる。制御部1は、カード挿入口22に設けられたセンサ31がONしたかどうか  
かを常時監視している(ステップS 2 0 1)。図10A(a)のように、利用者が  
10 カード挿入口22へのカード50(ここでは接触式I Cカード50bまたは非接  
触式I Cカード50c)の挿入を開始し、図10A(b)のように、カード50  
をセンサ31の位置まで挿入すると、センサ31がカード50を検知してONと  
なり(ステップS 2 0 1: YES)、シャッタ用ソレノイド7が駆動されて、シャ  
ッタ23が開く(ステップS 2 0 2)。これに続いて、モータ6が連続的に正転駆  
15 動され、これによってローラ24～27も連続的に正回転する(ステップS 2 0  
3)。この結果、先端(左端)がローラ24の位置まで挿入されたカード50は、  
連続回転するローラ24によって図の左方向に連続的に搬送されて行く。なお、  
カード50がローラ24の位置まで挿入される過程で、センサ32がONとなる。

次に、センサ33がONしたかどうかを判定する(ステップS 2 0 4)。図10  
20 A(c)のように、カード50がセンサ33の位置まで搬送されると、センサ3  
3がカード50を検知してONとなる(ステップS 2 0 4: YES)。続いて、セ  
ンサ32がONからOFFに変化したか否かを判定する(ステップS 2 0 5)。図  
10B(d)のように、カード50の後端(右端)がセンサ32を通過すると、  
センサ32はONからOFFとなり(ステップS 2 0 5: YES)、これに応答し  
25 て、シャッタ用ソレノイド7がシャッタ23を閉じる(ステップS 2 0 6)。

その後、カード50は図10B(e)のように、ローラ25, 26によって連  
続的に搬送されて行き、制御部1はセンサ34がONしたか否かを判定する(ス  
テップS 2 0 7)。図10B(f)のように、カード50がセンサ34の位置まで  
搬送されると、センサ34がカード50を検知してONとなる(ステップS 2 0

7: YES)。制御部1はセンサ34がONしたことで、カード50がカード処理装置100の奥まで搬送されたと判断し、モータ6を停止させる。これによって、ローラ24～27の回転も停止される(ステップS208)。次に、接点ブロック用ソレノイド8により接点ブロック4を降下させて(ステップS209)、接点ブロック4でカード50の記録情報を読み取る(ステップS210)。この場合、接点ブロック4の下面には接触子が設けられており、カード50が接触式ICカード50bの場合は、接触子が接点ブロック4の降下によってカードのIC端子53に接触する。これにより、接点ブロック4とカード50とが電氣的に接続され、カード50のICチップ52に記録されている情報が接点ブロック4によって読み取られる。一方、カード50が接触式ICカード50bでない場合は、カードにIC端子が存在しないので、接点ブロック4とカード50とは電氣的に接続されず、ICチップ54に記録されている情報は読み取られない。ステップS210の処理が終了すると、接点ブロック4を上昇させる(ステップS211)。

次に、接点ブロック4の読み取り結果に基づいて、カード50が接触式ICカードか否かを判定する(ステップS212)。接点ブロック4によりカード50の情報が読み取れた場合は、当該カードは接触式ICカード50bであり、カード50の情報が読み取れなかった場合は、当該カードは非接触式ICカード50cまたはその他のカードである。カード50が接触式ICカード50bであれば(ステップS212: YES)、処理を終了して図12のステップS106へ移行する。カード50が接触式ICカード50bでなければ(ステップS212: NO)、ステップS215へ移行して、アンテナ5でカード50の情報を読み取る。そして、その読み取り結果に基づいて、カード50が非接触式ICカード50cか否かを判定する(ステップS216)。アンテナ5によりカード50の情報が読み取れた場合は(ステップS216: YES)、当該カードは非接触式ICカード50cであり、処理を終了して図12のステップS106へ移行する。カード50の情報が読み取れなかった場合は(ステップS216: NO)、当該カードはカード処理装置100では取り扱うことのできないカードであり、処理対象外のカードであることを上位装置10へ通知した後(ステップS217)、図12のステップS106へ移行する。

なお、ステップS 2 0 4において、センサ3 3がONにならないならば（ステップS 2 0 4：NO）、センサ3 1がONしてから所定時間が経過したか否かを判定する（ステップS 2 1 3）。所定時間が経過してなければ（ステップS 2 1 3：NO）、ステップS 2 0 4へ戻って、センサ3 3の状態を監視する。センサ3 3がONにならないまま（ステップS 2 0 4：NO）、所定時間が経過すると（ステップS 2 1 3：YES）、カード5 0が本体2 0の内部へ取り込まれなかったと判断して、シャッタ用ソレノイド7によりシャッタ2 3を閉じ（ステップS 2 1 4）、処理を終了する。

以上のように、図1 3の手順においては、カード5 0（接触式ICカード5 0 bまたは非接触式ICカード5 0 c）の取り込み時に、当該カードをその位置にかかわらず連続的に搬送して装置本体2 0の内部に取り込むようにしている。ここで、カード挿入部2 1に偽読取装置が取り付けられていても、この装置で読み取ることができる情報は磁気情報だけであり、接触式ICカード5 0 bのICチップ5 2に記録されている情報や、非接触式ICカード5 0 cのICチップ5 4に記録されている情報を読み取ることはできないので、これらのカードを連続的に搬送しながら取り込んでも、カード情報が不正に取得されるおそれはない。このため、接触式ICカード5 0 bや非接触式ICカード5 0 cを装置本体2 0の内部に高速で取り込むことが可能となる。

制御部1は、接点ブロック4またはアンテナ5がカード5 0から読み取った情報を通信部9を介して上位装置1 0へ送信する。上位装置1 0では、受信したカード情報に基づいて所定の取引処理（例えば現金引出し）が行われる。そして、取引処理が終了すると、上位装置1 0は処理の終了をカード処理装置1 0 0へ通知する。この通知を通信部9が受信すると、制御部1はカード5 0の排出处理（図1 2のステップS 1 0 6）を実行する。

図1 4は、本発明の他の実施形態によるカード処理装置の動作を示したフローチャートである。本実施形態は、カードを取り込む前にカードの種類が予め判明しておらず、カードを取り込んだ後にカードの種類を判別する場合の実施形態である。なお、本実施形態におけるカード処理装置の構成は、図1に示したカード処理装置1 0 0と同じである。以下、図1 4の処理手順について説明する。

制御部 1 は、カード挿入口 2 2 に設けられたセンサ 3 1 が ON したかどうかを常時監視している（ステップ S 3 0 1）。図 1 0 A（a）のように、利用者がカード挿入口 2 2 へのカード 5 0 の挿入を開始し、図 1 0 A（b）のように、カード 5 0 をセンサ 3 1 の位置まで挿入すると、センサ 3 1 がカード 5 0 を検知して ON となり（ステップ S 3 0 1：YES）、シャッタ用ソレノイド 7 が駆動されて、シャッタ 2 3 が開く（ステップ S 3 0 2）。これに続いて、モータ 6 が間欠的に正転駆動され、これによってローラ 2 4～2 7 も間欠的に正回転する（ステップ S 3 0 3）。このときのモータ 6 の駆動は、前述した図 1 5（a）および図 1 6（a）と同じ態様で行われる。

10 次に、センサ 3 3 が ON したかどうかを判定する（ステップ S 3 0 4）。図 1 0 A（c）のように、カード 5 0 がセンサ 3 3 の位置まで搬送されると、センサ 3 3 がカード 5 0 を検知して ON となり（ステップ S 3 0 4：YES）、これに応答して、モータ 6 の駆動が間欠駆動から連続駆動に切り替えられ、モータ 6 は連続的に正転駆動される。これによって、ローラ 2 4～2 7 も連続的に正回転する（ステップ S 3 0 5）。この結果、カード 5 0 は、連続回転するローラ 2 4，2 5 によって図の左方向に連続的に搬送されて行き、本体 2 0 の内部に取り込まれる。そして、図 1 0 B（d）のように、カード 5 0 が磁気ヘッド 2 の位置へ至ると、磁気ヘッド 2 によってカード 5 0 の磁気情報の読み取りが開始される（ステップ S 3 0 6）。続いて、センサ 3 2 が ON から OFF に変化したか否かを判定する（ステップ S 3 0 7）。図 1 0 B（d）のように、カード 5 0 の後端（右端）がセンサ 3 2 を通過すると、センサ 3 2 は ON から OFF となり（ステップ S 3 0 7：YES）、これに応答して、シャッタ用ソレノイド 7 がシャッタ 2 3 を閉じる（ステップ S 3 0 8）。

その後、カード 5 0 は図 1 0 B（e）のように、ローラ 2 5，2 6 によって連続的に搬送されて行き、この搬送過程でカード 5 0 の磁気情報が磁気ヘッド 2 により読み取られる。一方、制御部 1 はセンサ 3 4 が ON したか否かを判定する（ステップ S 3 0 9）。図 1 0 B（f）のように、カード 5 0 がセンサ 3 4 の位置まで搬送されると、センサ 3 4 がカード 5 0 を検知して ON となり（ステップ S 3 0 9：YES）、これに応答して、磁気ヘッド 2 による磁気情報読み取りは終了する



(ステップS 3 1 0)。また、制御部 1 はセンサ 3 4 がONしたことで、カード 5 0 がカード処理装置 1 0 0 の奥まで搬送されたと判断し、モータ 6 を停止させる。これによって、ローラ 2 4 ~ 2 7 の回転も停止される (ステップS 3 1 1)。

次に、磁気ヘッド 2 の読み取り結果に基づいて、カード 5 0 が磁気カードか否かを判定する (ステップS 3 1 2)。カード 5 0 が磁気カード 5 0 a である場合は、ステップS 3 0 6 において、磁気ヘッド 2 が磁気ストライプ 5 1 の磁気情報を読み取って読取信号を出力するが、カード 5 0 が磁気カード 5 0 a でない場合は、磁気情報を読み取ることができず、読取信号を出力しない。したがって、磁気ヘッド 2 からの読取信号の有無により、カード 5 0 が磁気カードであるか否かを判別することができる。カード 5 0 が磁気カードである場合は (ステップS 3 1 2 : YES)、制御部 1 の内部に備わるレジスタにフラグ「1」をセット (ステップS 3 1 3) した後、ステップS 3 1 5 へ移行する。カード 5 0 が磁気カードでない場合は (ステップS 3 1 2 : NO)、レジスタにフラグ「1」をセットせずにステップS 3 1 5 へ移行する。

ステップS 3 1 5 では、アンテナ 5 によりカード 5 0 の情報を読み取る。そして、読み取り結果に基づいて、カード 5 0 が非接触式 IC カードか否かを判定する (ステップS 3 1 6)。カード 5 0 が非接触式 IC カード 5 0 c である場合は、アンテナ 5 4 とアンテナ 5 との間で無線通信が可能であり、カード 5 0 の情報を読み取ることができるが、カード 5 0 が非接触式 IC カード 5 0 c でない場合は、アンテナ 5 4 とアンテナ 5 との間で無線通信が不可能であり、カード 5 0 の情報を読み取ることができない。したがって、アンテナ 5 でカード 5 0 の情報を読み取れたか否かにより、カード 5 0 が非接触式 IC カードか否かを判定することができる。

カード 5 0 が非接触式 IC カードの場合は (ステップS 3 1 6 : YES)、次に、フラグが「1」か否かをチェックする (ステップS 3 1 7)。磁気ストライプを備えたハイブリッド型の非接触式 IC カードの場合は、ステップS 3 1 3 においてフラグが「1」にセットされているので、ステップS 3 1 7 での判定はYESとなる。この場合は、非接触式 IC カードであっても、磁気ストライプに記録されている情報が不正取得される可能性があるので、ステップS 3 1 4 の磁気カード

の排出処理へ移行して、カードを間欠的に搬送しながら排出する。なお、ステップS 3 1 4の処理は図6と同じであるので、ここでは説明を省略する。一方、磁気ストライプを備えていない非接触式I Cカードの場合は、ステップS 3 1 3においてフラグが「1」にセットされていないので、ステップS 3 1 7での判定は  
5 NOとなる。この場合は、磁気情報が不正取得される可能性がないので、ステップS 3 1 8のI Cカードの排出処理へ移行して、カードを連続的に搬送しながら排出する。なお、ステップS 3 1 8の処理は図8と同じであるので、ここでは説明を省略する。

ステップS 3 1 6において、カード5 0が非接触式I Cカードでない場合は(ステップS 3 1 6 : NO)、接点ブロック用ソレノイド8により接点ブロック4を降下させて(ステップS 3 2 1)、接点ブロック4でカード5 0の記録情報を読み取る(ステップS 3 2 2)。この場合、接点ブロック4の下面には接触子が設けられており、カード5 0が接触式I Cカード5 0 bの場合は、接触子が接点ブロック4の降下によってカードのI C端子5 3に接触する。これにより、接点ブロック  
15 4とカード5 0とが電氣的に接続され、カード5 0のI Cチップ5 2に記録されている情報が接点ブロック4によって読み取られる。一方、カード5 0が接触式I Cカード5 0 bでない場合は、カードにI C端子が存在しないので、接点ブロック4とカード5 0とは電氣的に接続されず、I Cチップ5 4に記録されている情報は読み取られない。ステップS 3 2 2の処理が終了すると、接点ブロック4  
20 を上昇させる(ステップS 3 2 3)。

次に、接点ブロック4の読み取り結果に基づいて、カード5 0が接触式I Cカードか否かを判定する(ステップS 3 2 4)。接点ブロック4によりカード5 0の情報が読み取れた場合は、当該カードは接触式I Cカード5 0 bであり、カード5 0の情報が読み取れなかった場合は、当該カードは接触式I Cカード5 0 b以外  
25 外のカードである。カード5 0が接触式I Cカード5 0 bであれば(ステップS 3 2 4 : YES)、ステップS 3 1 7へ移行して、フラグが「1」か否かをチェックする。磁気ストライプを備えたハイブリッド型の接触式I Cカードの場合は、ステップS 3 1 3においてフラグが「1」にセットされているので、ステップS 3 1 7での判定はYESとなる。この場合は、接触式I Cカードであっても、磁

気ストライプに記録されている情報が不正取得される可能性があるので、ステップS 3 1 4の磁気カードの排出处理へ移行して、カードを間欠的に搬送しながら排出する。一方、磁気ストライプを備えていない接触式I Cカードの場合は、ステップS 3 1 3においてフラグが「1」にセットされていないので、ステップS 3 1 7での判定はNOとなる。この場合は、磁気情報が不正取得される可能性がないので、ステップS 3 1 8のI Cカードの排出处理へ移行して、カードを連続的に搬送しながら排出する。

ステップS 3 2 4において、カード5 0が接触式I Cカードでなかった場合は（ステップS 3 2 4：NO）、当該カードはカード処理装置1 0 0では取り扱うことのできないカードであり、処理対象外のカードであることを上位装置1 0へ通知した後（ステップS 3 2 5）、ステップS 3 1 7へ移行して、以後は上述した手順に従った処理が行われる。

なお、ステップS 3 0 4において、センサ3 3がONにならないければ（ステップS 3 0 4：NO）、センサ3 1がONしてから所定時間が経過したか否かを判定する（ステップS 3 1 9）。所定時間が経過してなければ（ステップS 3 1 9：NO）、ステップS 3 0 4へ戻って、センサ3 3の状態を監視する。センサ3 3がONにならないまま（ステップS 3 0 4：NO）、所定時間が経過すると（ステップS 3 1 9：YES）、カード5 0が本体2 0の内部へ取り込まれなかったと判断して、シャッタ用ソレノイド7によりシャッタ2 3を閉じ（ステップS 3 2 0）、処理を終了する。

以上のように、図1 4の手順においては、カード取り込み前にカードの種類が判明していなくても、磁気ヘッド2や接点ブロック4、アンテナ5を利用して、カードを取り込んだ後にカードの種類を判別し、その結果に基づいて、カードの排出处理を行っている。このため、カードの取り込み時には、接触式I Cカード5 0 bや非接触式I Cカード5 0 cも磁気カード5 0 aと同様に間欠的に搬送され、取り込み時間が長くなるが、カードの排出時には、接触式I Cカード5 0 bと非接触式I Cカード5 0 cはその位置にかかわらず連続的に搬送され、高速で排出される。また、磁気カード5 0 aの場合は、途中までは連続的に、その後は間欠的に搬送しながら排出することで、カード情報の不正取得を防止しつ

つ排出時間を短縮することができる。

以上述べた各実施形態においては、カードの取り込み時に、図10A(c)のようにカード50の一部が本体20から露出している状態で、カードの搬送を間欠搬送から連続搬送へ切り替えたが、カード50が本体20の内部に取り込まれて露出しなくなった後に、間欠搬送から連続搬送へ切り替えるようにしてもよい。この場合は、センサ33を図より左側にずらせた位置に設ければよい。これによると、取り込み時間は若干長くなるが、カード50が本体20から露出している間は、間欠搬送のために偽読取装置でカード情報を読み取ることはできないので、カード取り込み時の情報不正取得を確実に防止することができる。

10     また、以上述べた各実施形態においては、カードの排出時に、図10C(i)のようにカード50の一部が本体20から露出した状態で、カードの搬送を連続搬送から間欠搬送へ切り替えたが、カード50が本体20から露出する直前に連続搬送から間欠搬送へ切り替えるようにしてもよい。この場合は、例えばカード50の先端(右端)がセンサ32の位置に達した時点で間欠搬送へ切り替えれば  
15     よい。これによると、排出時間は若干長くなるが、カード50が本体20から露出している間は、間欠搬送のために偽読取装置でカード情報を読み取ることはできないので、カード排出時の情報不正取得を確実に防止することができる。

また、以上述べた各実施形態においては、カード50の間欠搬送を行う方式として、図15(a)および図16(a)の例を挙げたが、これに代えて、図15  
20     (b)～図15(d)のような制御量(駆動電圧)をモータ6に与えることにより、それぞれに対応して、図16(b)～図16(d)のようなモータ6の間欠回転動作が行われるようにしてもよい。図16(b)では、モータ6は、1単位時間の間に2単位回転量だけ正回転して、次の1単位時間の間は1単位回転量だけ逆回転し、この動作が反復される。図16(c)では、モータ6は、1単位時  
25     間の間に2単位回転量だけ正回転して、次の1単位時間の間は停止し、その次の1単位時間の間は1単位回転量だけ逆回転し、さらにその次の1単位時間の間は停止し、この動作が反復される。図16(d)は、図16(a)において回転期間と停止期間とを不規則にして、ランダムに回転と停止とを繰り返すようにしたものである。この他、図16(b),(c)において、回転期間と停止期間とを不



規則にして、ランダムに回転と停止とを繰り返すようにしてもよい。

また、以上述べた各実施形態では、カード50の位置を検出する位置検出手段として、フォトマイクロセンサから構成されるセンサ31～34を設けた例を挙げたが、位置検出手段としては、例えばローラ24～27やモータ6の回転量に応じた信号を出力するロータリーエンコーダを用いてもよい。この場合は、ロータリーエンコーダの出力信号からローラまたはモータの回転量を演算し、演算した回転量からカード50の位置を検出することができる。また、位置検出手段としては、上述したセンサやロータリーエンコーダに代えて、タイマと演算器とを用いることも可能である。この場合は、タイマの計測時間およびカードの搬送速度に基づいて、演算器でカードの移動距離を演算し、演算した移動距離からカードの位置を検出すればよい。

さらに、以上述べた各実施形態においては、カード処理装置100をATMに搭載した場合を例に挙げたが、本発明のカード処理装置は、ATM以外にも、例えばCD（現金自動支払機）、自動券売機、物品販売機など各種の機器に搭載することができる。

## 請求の範囲

1. 磁気情報が記録されている第1のカードと、磁気情報が記録されていない第2のカードとを取り扱うカード処理装置であって、

5 第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、

カードの種類に応じて前記搬送手段を制御する制御手段と、を備え、

前記制御手段は、カードの取り込み時および／または排出時に、第1のカードを間欠的に搬送し、第2のカードを連続的に搬送するように前記搬送手段を制御することを特徴とするカード処理装置。

10 2. 請求の範囲第1項に記載のカード処理装置において、

前記搬送手段は、カードの取り込み時に、カード挿入口から挿入されたカードが第1のカードである場合は、当該第1のカードを所定位置までは間欠的に、所定位置からは連続的に搬送して取り込み、カード挿入口から挿入されたカードが第2のカードである場合は、当該第2のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して取り込むことを特徴とするカード処理装置。

15 3. 請求の範囲第1項に記載のカード処理装置において、

前記搬送手段は、カードの排出時に、排出するカードが第1のカードである場合は、当該第1のカードを所定位置までは連続的に、所定位置からは間欠的に搬送して排出し、排出するカードが第2のカードである場合は、当該第2のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して排出することを特徴とするカード処理装置。

20 4. 請求の範囲第1項に記載のカード処理装置において、

前記搬送手段は、

25 カードの取り込み時に、カード挿入口から挿入されたカードが第1のカードである場合は、当該第1のカードをカード処理装置の本体内部の第1の位置までは間欠的に、第1の位置からは連続的に搬送して取り込み、カード挿入口から挿入されたカードが第2のカードである場合は、当該第2のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して取り込み、

カードの排出時に、排出するカードが第1のカードである場合は、当該第1の

カードをカード挿入口付近の第2の位置までは連続的に、第2の位置からは間欠的に搬送して排出し、排出するカードが第2のカードである場合は、当該第2のカードをその位置にかかわらず連続的に搬送して排出することを特徴とするカード処理装置。

5 5. 磁気情報が記録されている第1のカードと、磁気情報が記録されていない第2のカードとを取り扱うカード処理装置であって、

第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、

上位装置からカードの種類を受信する受信手段と、

10 前記受信手段が受信したカードの種類に応じて前記搬送手段を制御する制御手段と、を備え、

前記受信手段は、カード処理装置本体の内部にカードが取り込まれる前に、上位装置からカードの種類を受信し、

前記制御手段は、前記受信手段が受信したカードの種類が第1のカードである場合は、当該第1のカードを間欠的に搬送して取り込み、前記受信手段が受信したカードの種類が第2のカードであるときは、当該第2のカードを連続的に搬送して取り込むように前記搬送手段を制御することを特徴とするカード処理装置。

15 6. 磁気情報が記録されている第1のカードと、磁気情報が記録されていない第2のカードとを取り扱うカード処理装置であって、

第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、

20 カード挿入口付近に設けられてカードの種類を検出する検出手段と、

前記検出手段から取得したカードの種類に応じて前記搬送手段を制御する制御手段と、を備え、

前記制御手段は、カード処理装置本体の内部にカードが取り込まれる前に検出手段からカードの種類を取得し、取得したカードの種類が第1のカードである場合は、当該第1のカードを間欠的に搬送して取り込み、取得したカードの種類が第2のカードであるときは、当該第2のカードを連続的に搬送して取り込むように前記搬送手段を制御することを特徴とするカード処理装置。

25 7. 請求の範囲第5項または第6項に記載のカード処理装置において、

前記搬送手段は、第1のカードの排出時に、当該カードを間欠的に搬送して排

出し、第2のカードの排出時に、当該カードを連続的に搬送して排出することを特徴とするカード処理装置。

8. 磁気情報が記録されている第1のカードと、磁気情報が記録されていない第2のカードとを取り扱うカード処理装置であって、

5     カード処理装置本体の内部に設けられ、取り込まれた第1のカードの記録情報を読み取る第1の読取手段と、

カード処理装置本体の内部に設けられ、取り込まれた第2のカードの記録情報を読み取る第2の読取手段と、

第1および第2のカードを搬送する搬送手段と、

10     カードの種類に応じて前記搬送手段を制御する制御手段と、を備え、  
前記制御手段は、

カードの取り込み時に、第1および第2のカードのいずれに対しても、カードを間欠的に搬送しながら取り込むように前記搬送手段を制御するとともに、取り込んだカードの種類を前記第1の読取手段または第2の読取手段の読み取り結果

15     に基づいて判別し、

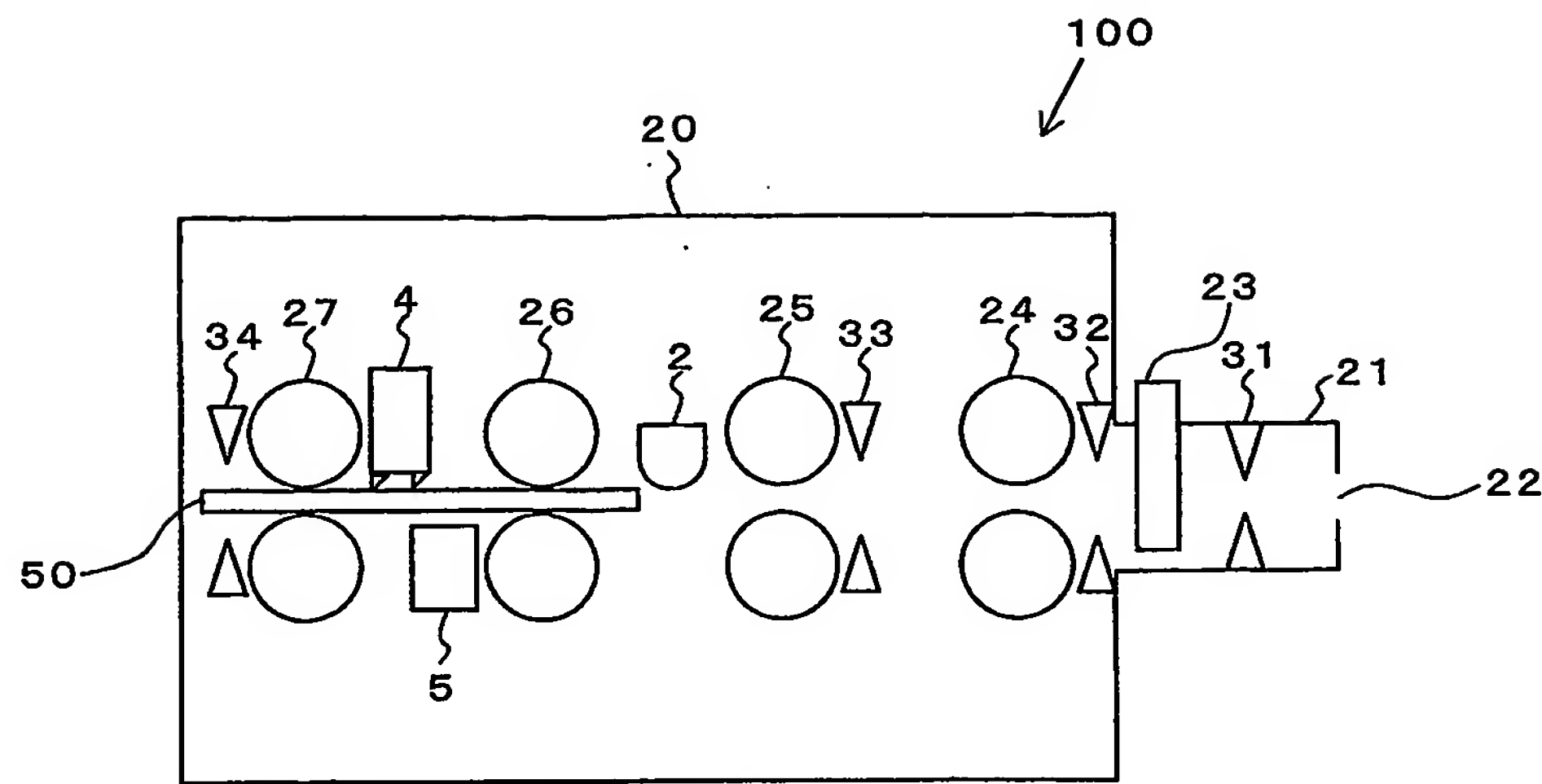
カードの排出時に、前記判別したカードの種類に応じて、第1のカードは間欠的に搬送しながら排出し、第2のカードは連続的に搬送しながら排出するように前記搬送手段を制御することを特徴とするカード処理装置。

9. 請求の範囲第1項ないし第8項のいずれかに記載のカード処理装置において、

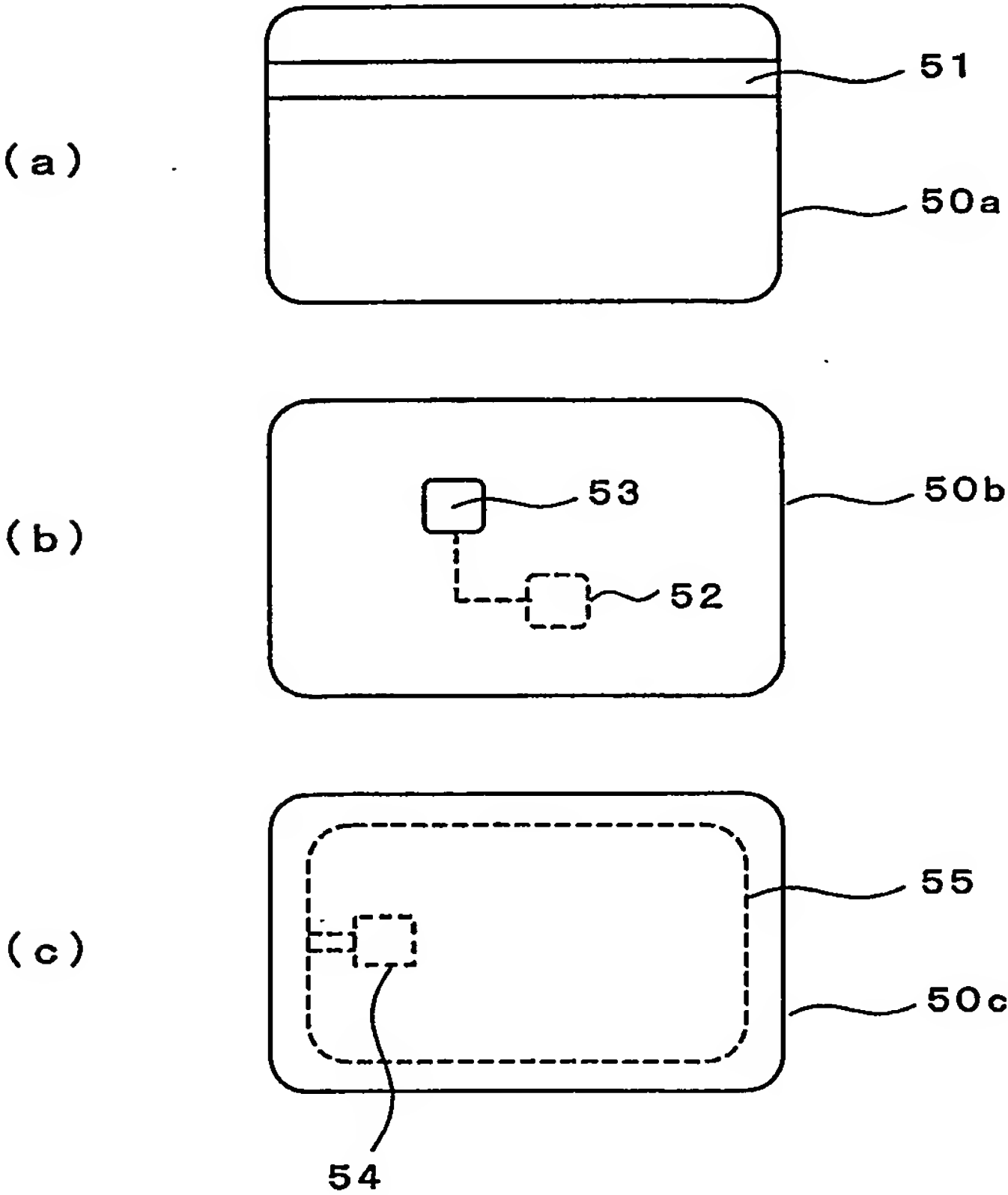
20     前記搬送手段は、第1のカードがカード処理装置本体の外部に露出しているときに当該カードを間欠的に搬送し、第1のカードがカード処理装置本体の外部に露出していないときに当該カードを連続的に搬送することを特徴とするカード処理装置。



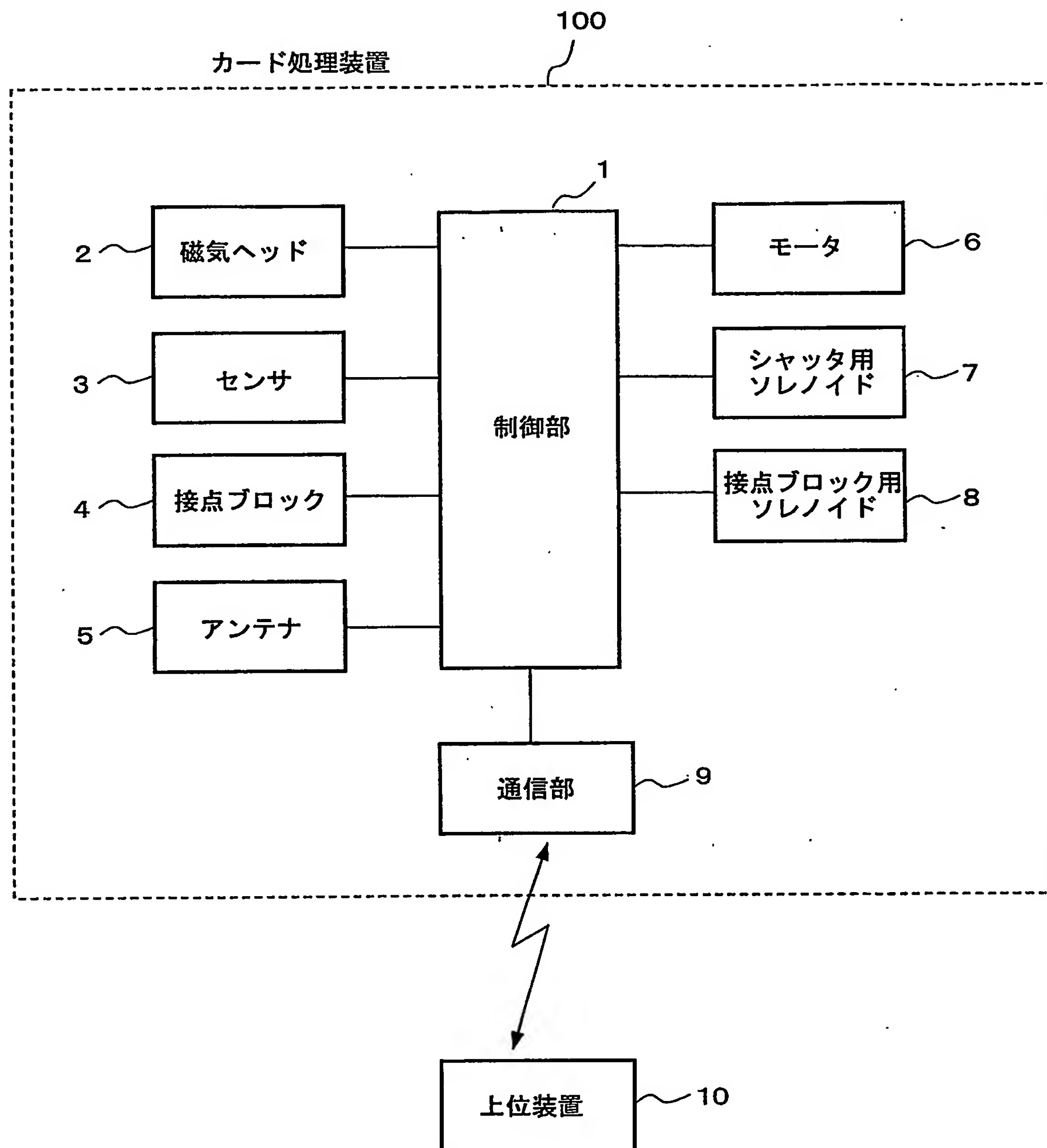
【図 1】



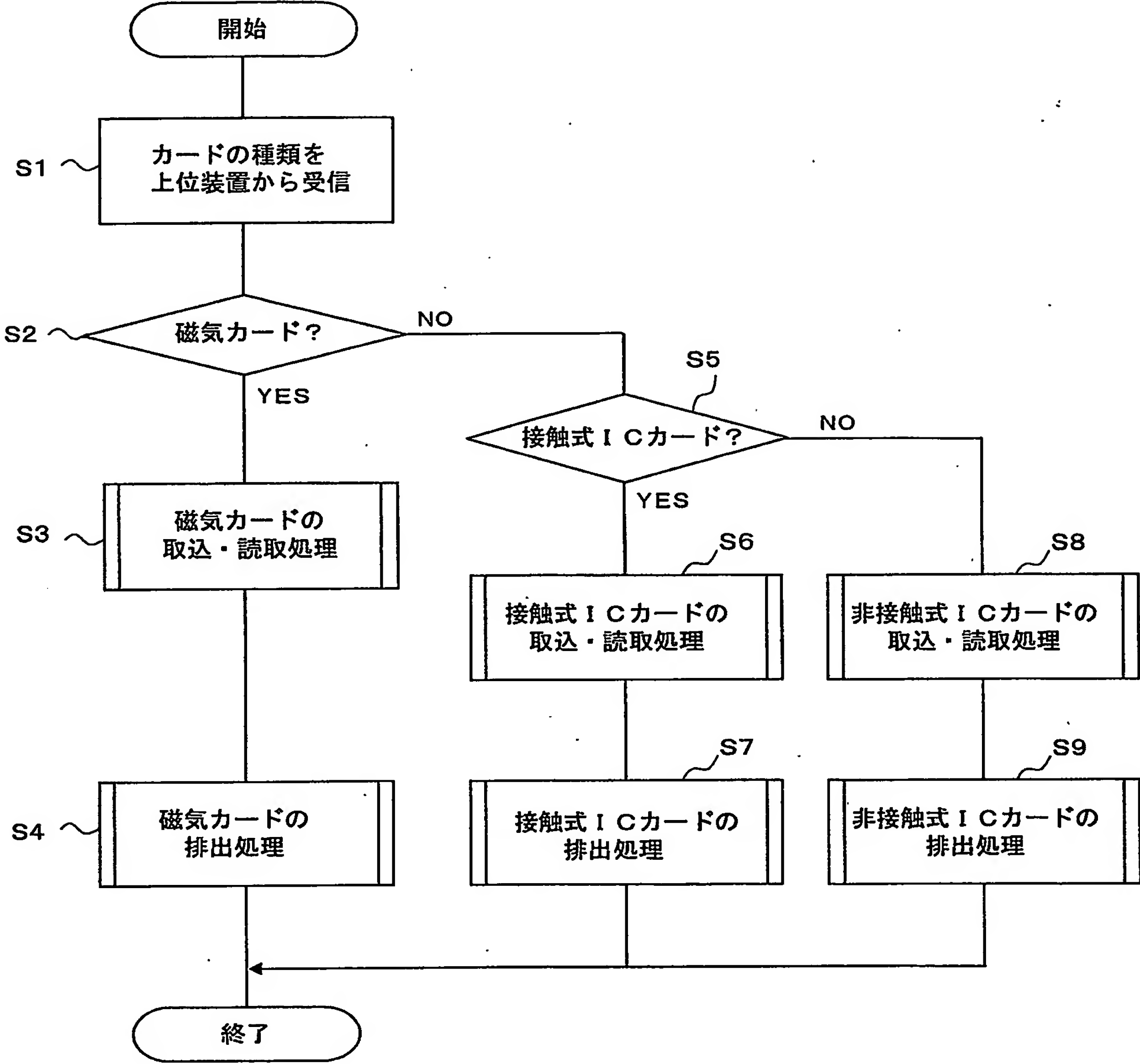
【図 2】



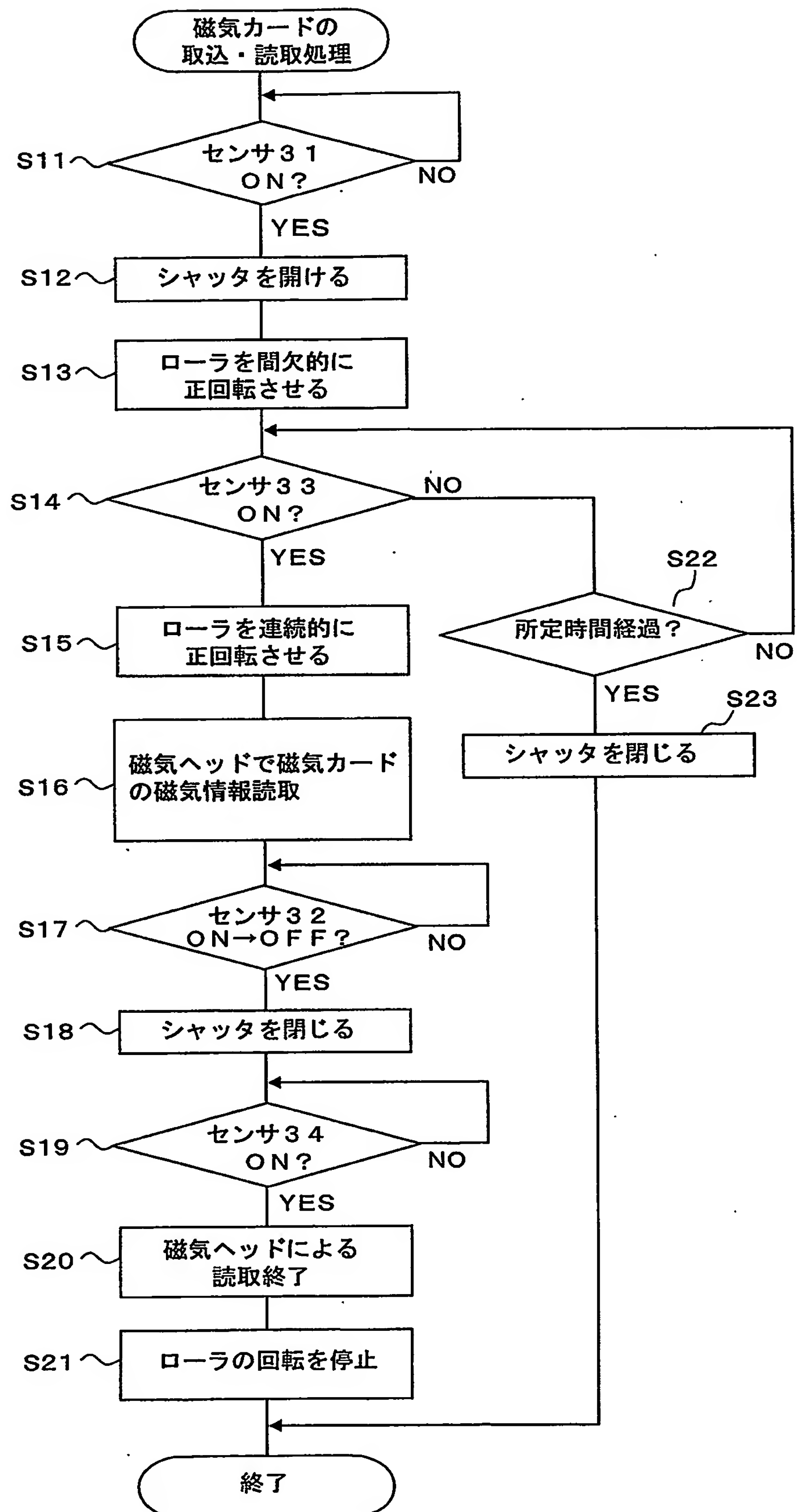
【図3】



【図 4】

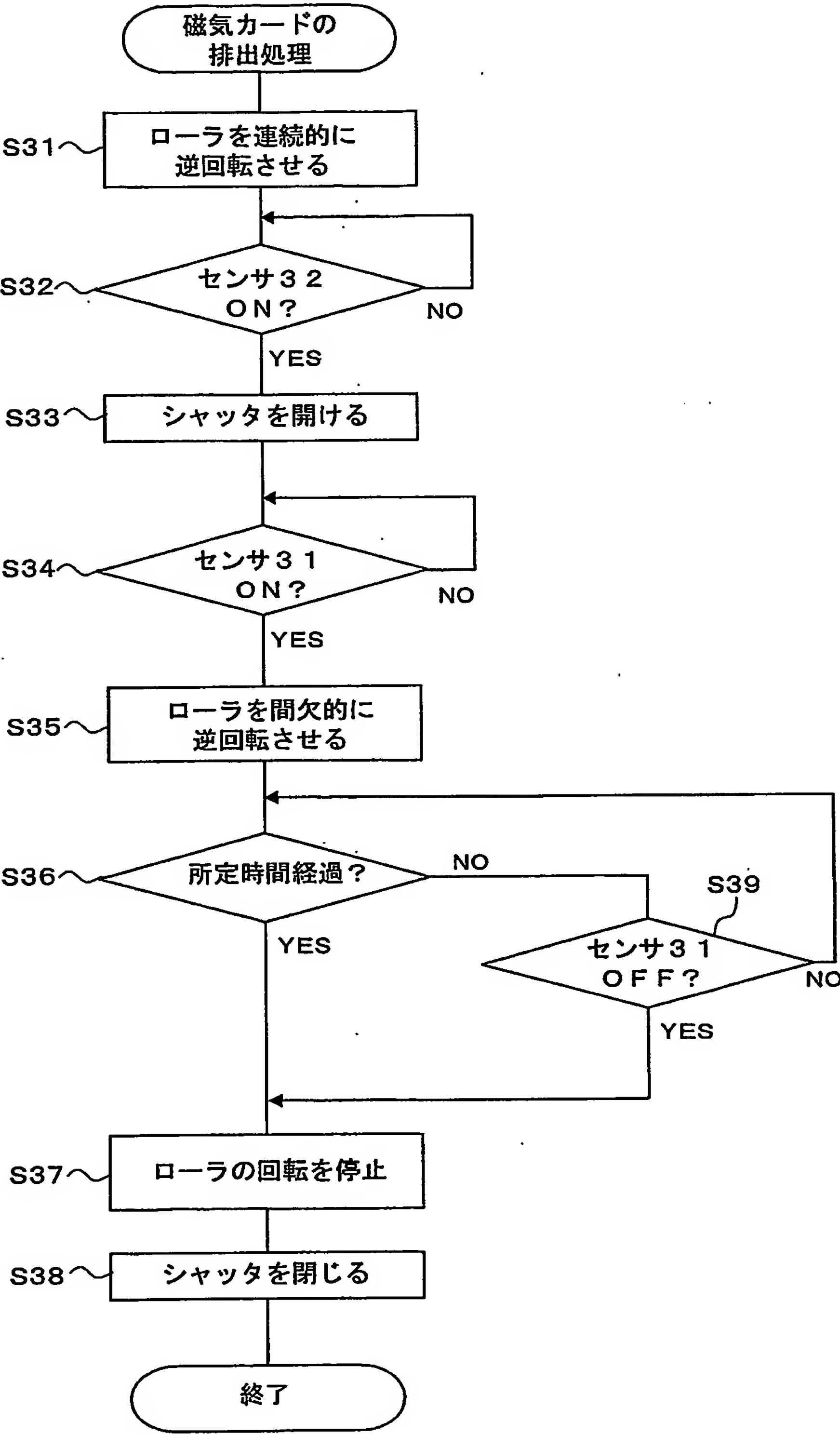


【図5】

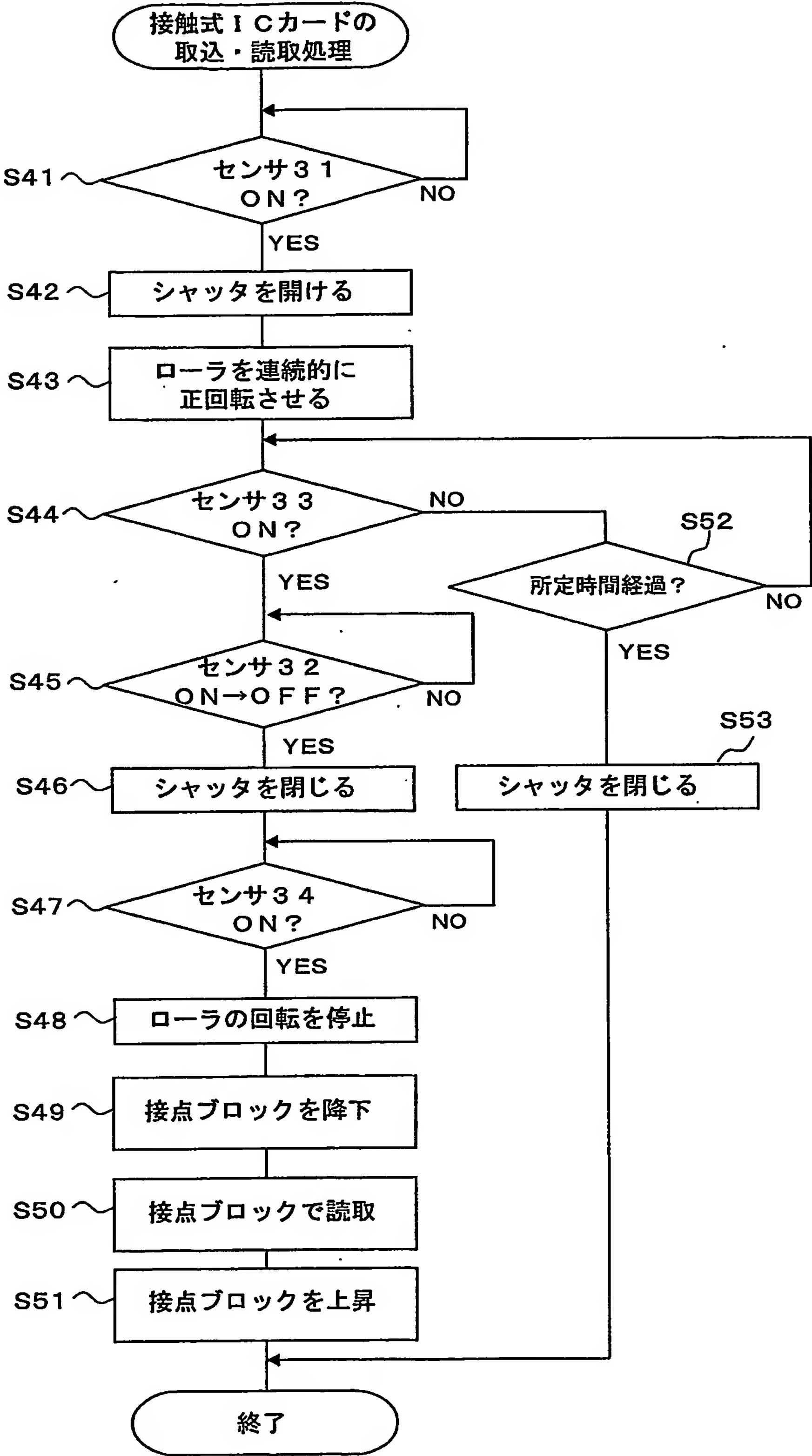




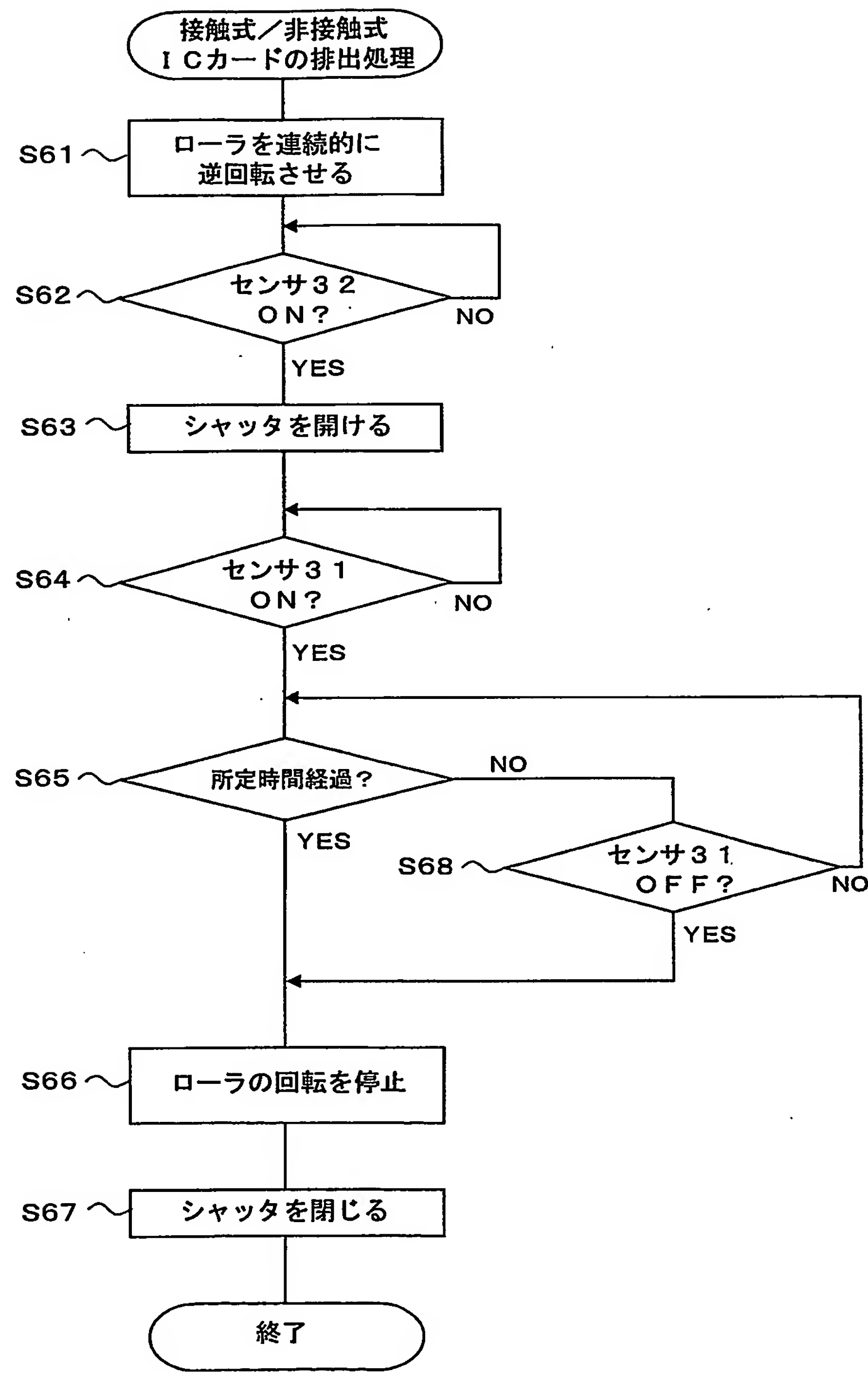
【図6】



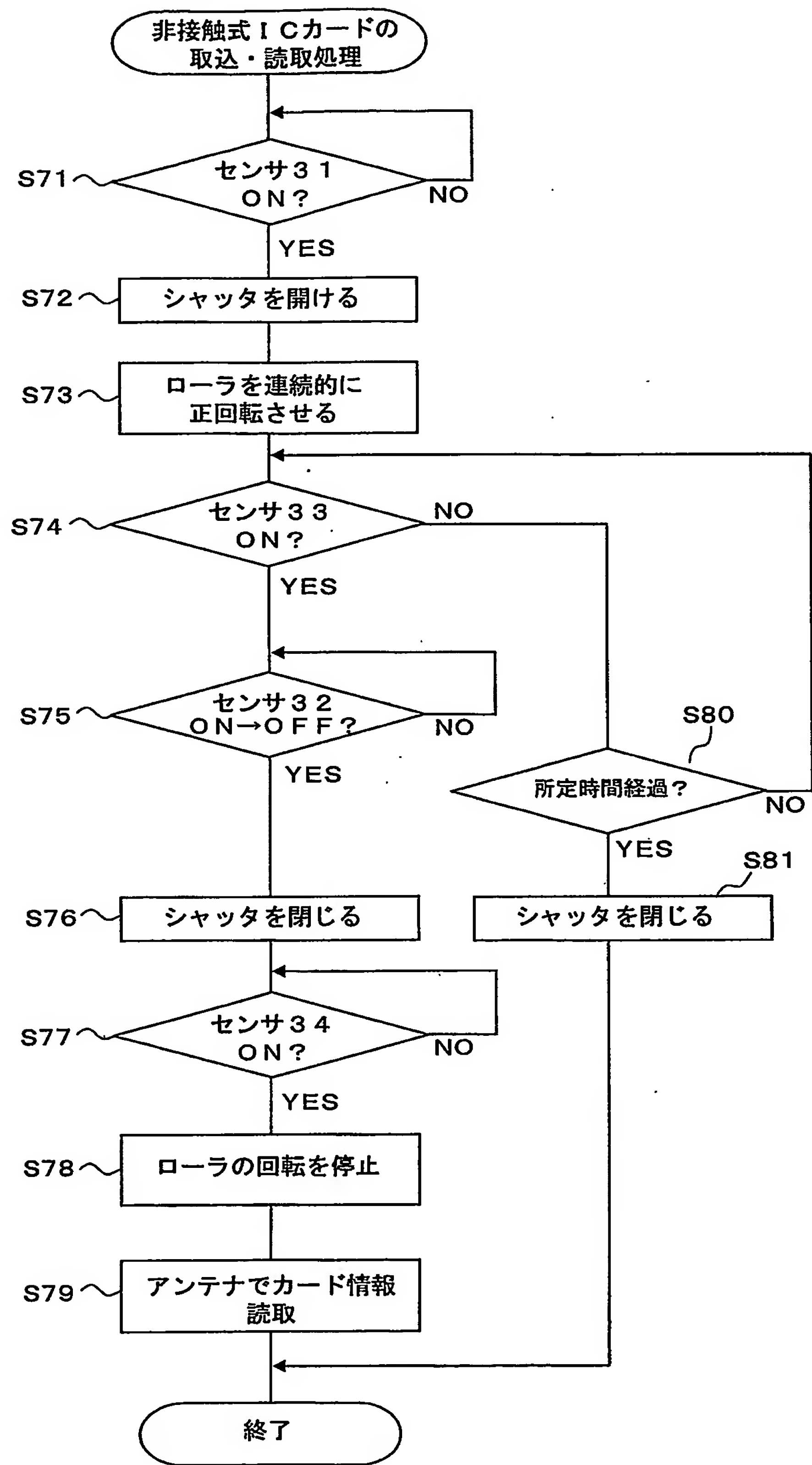
【図 7】



【図 8】

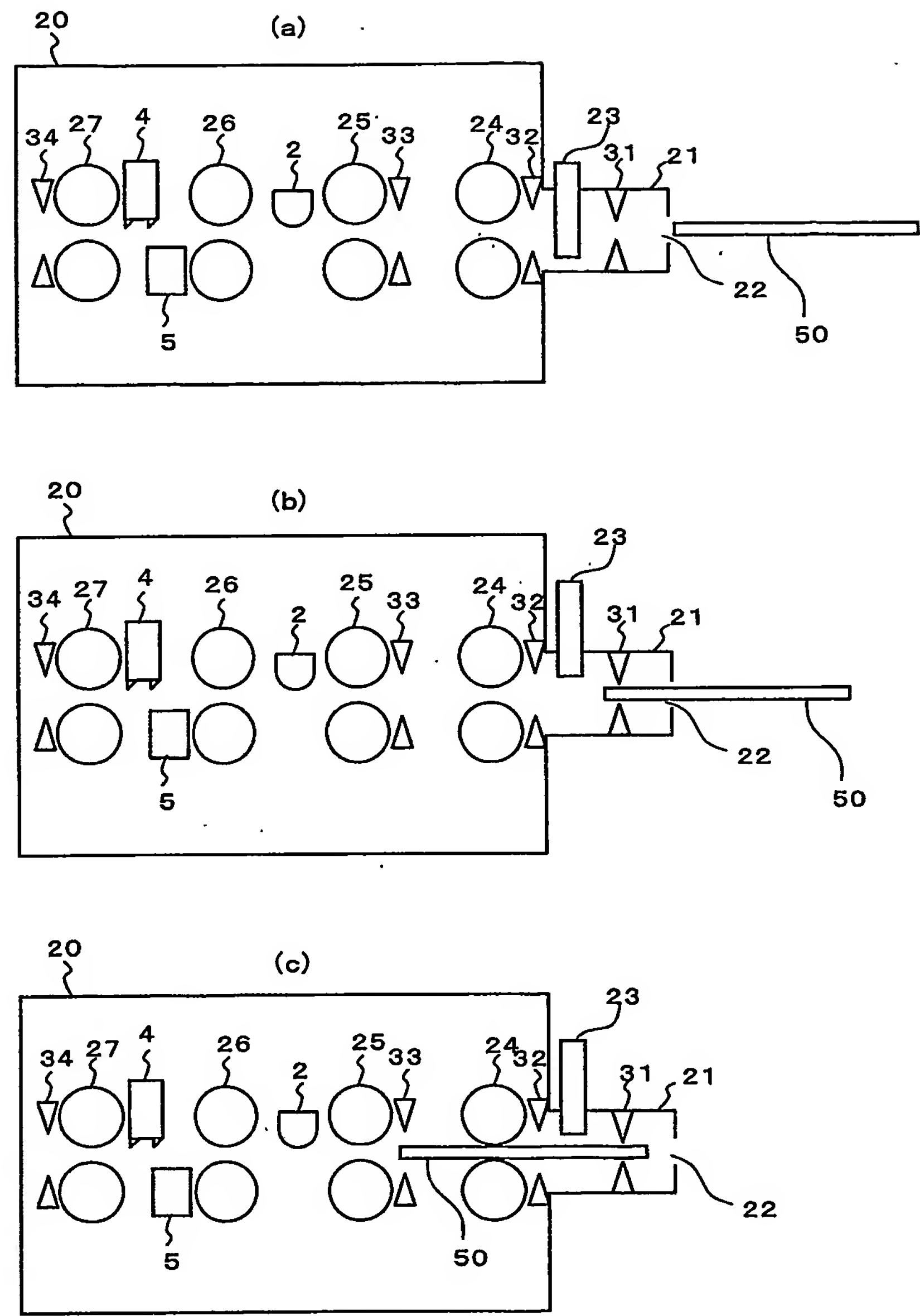


【図9】

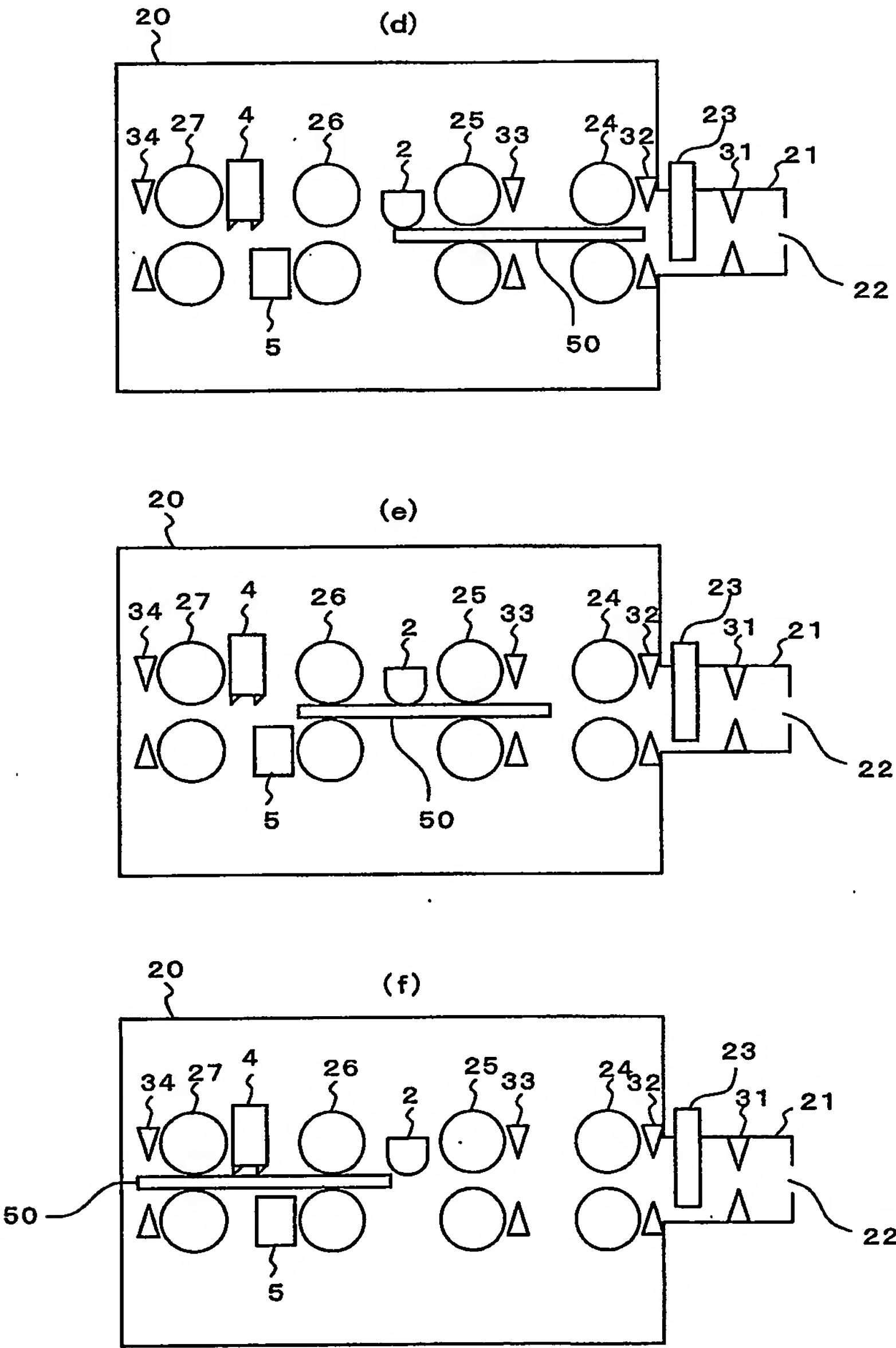




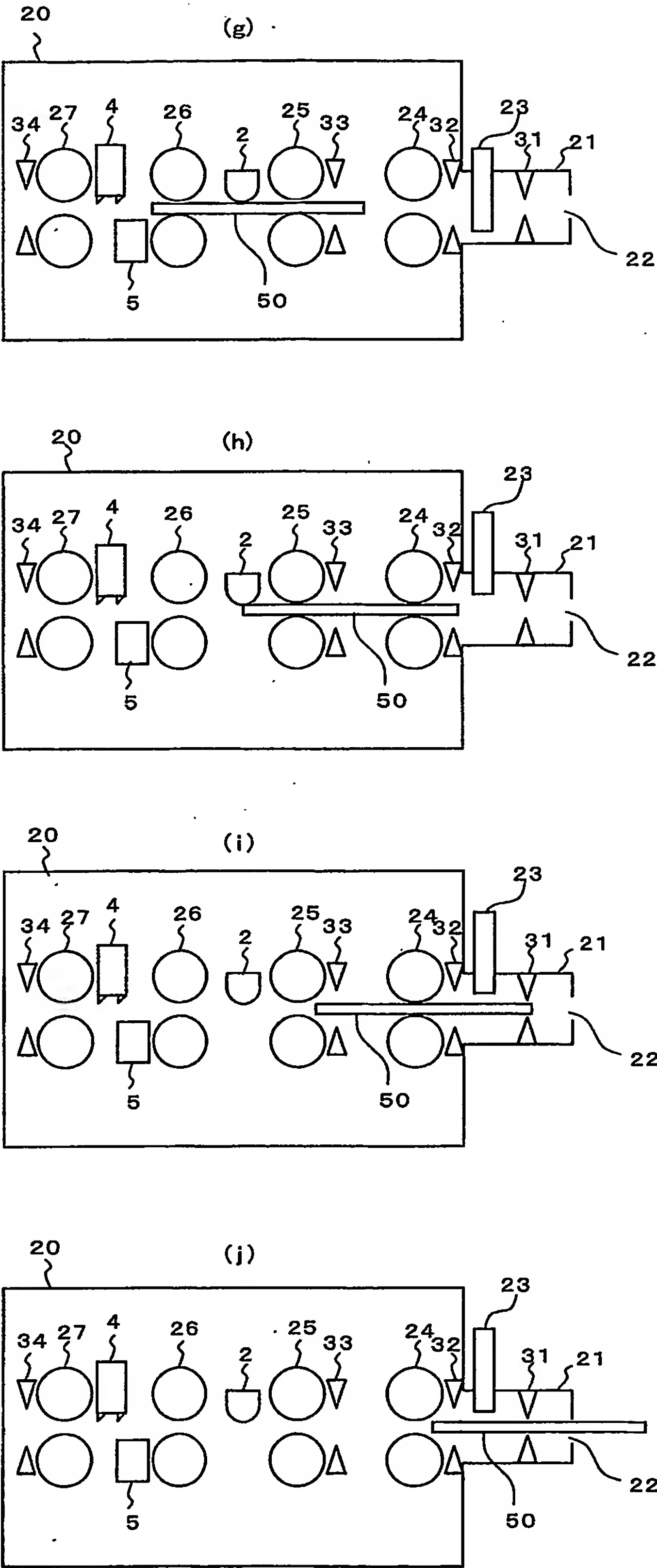
【図10A】



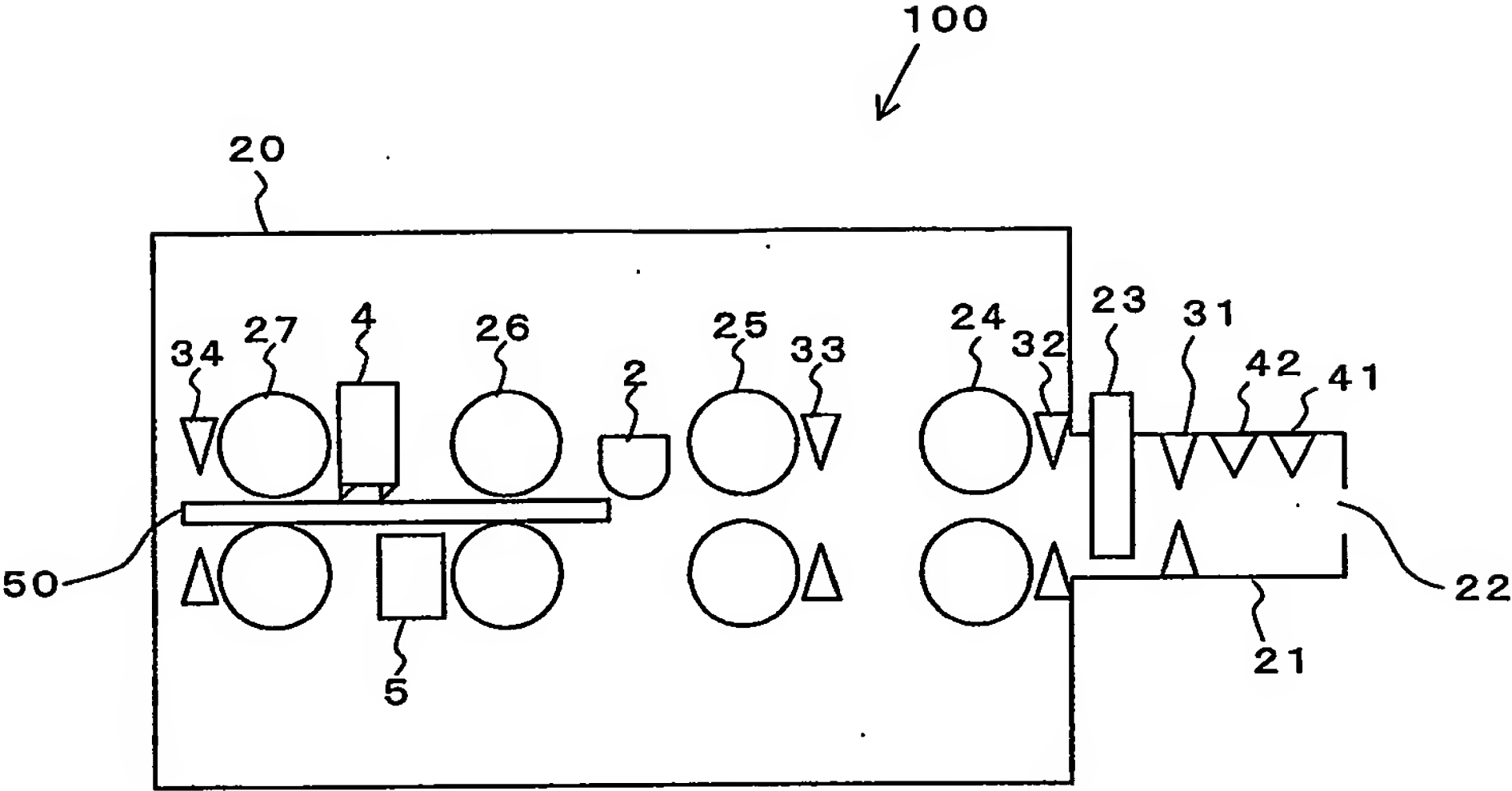
【図10B】



【図 10 C】

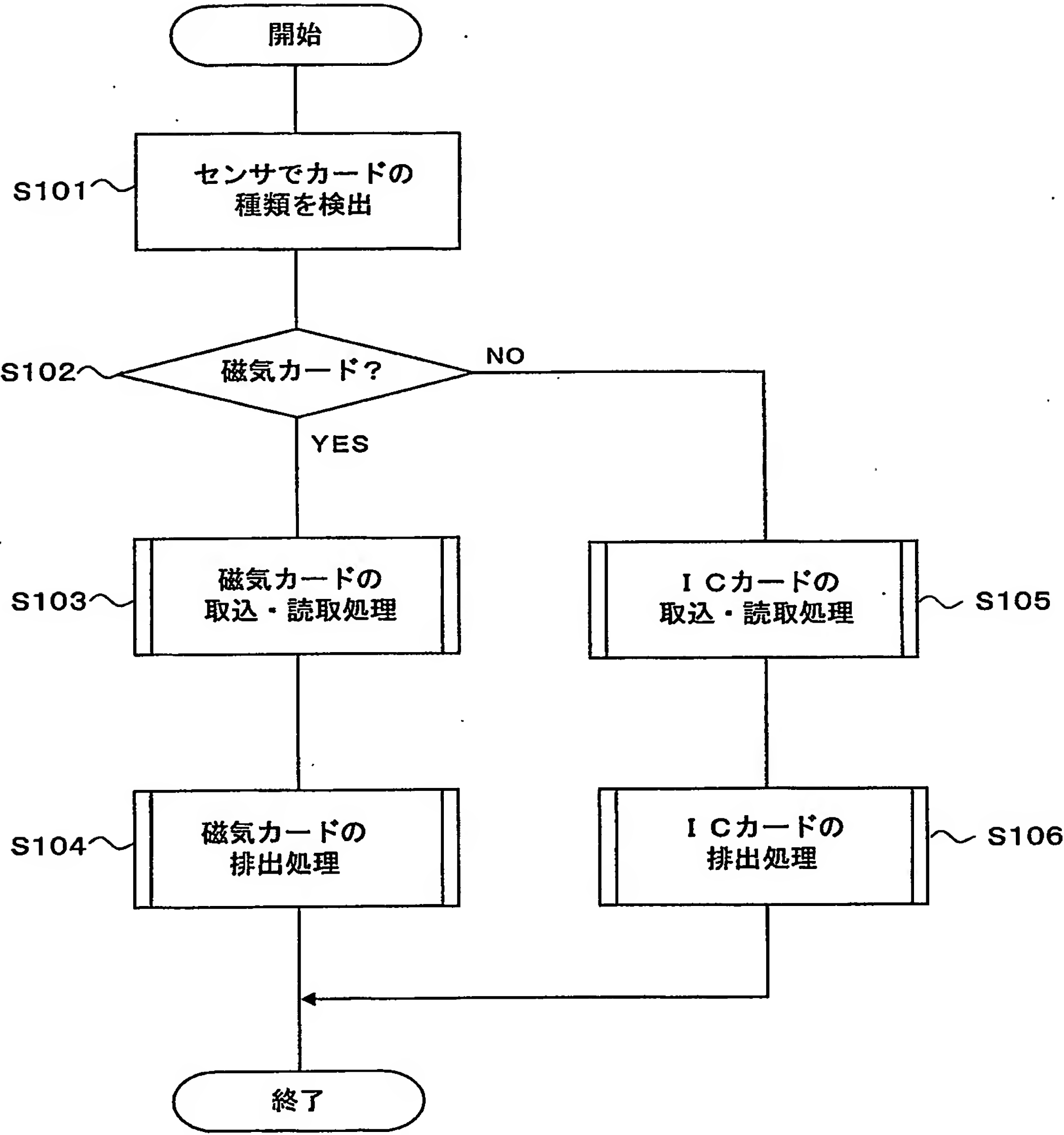


【図 1 1】

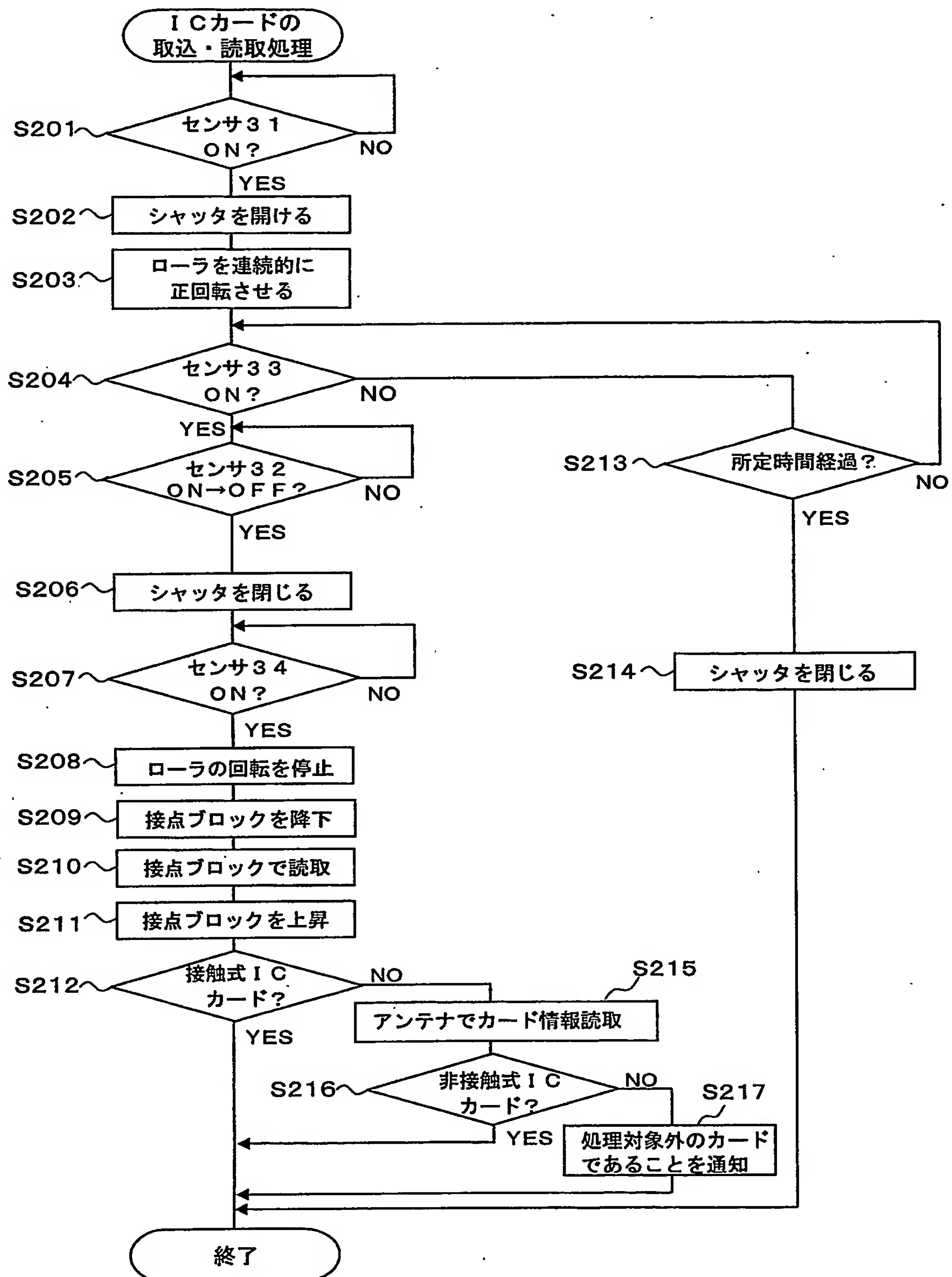




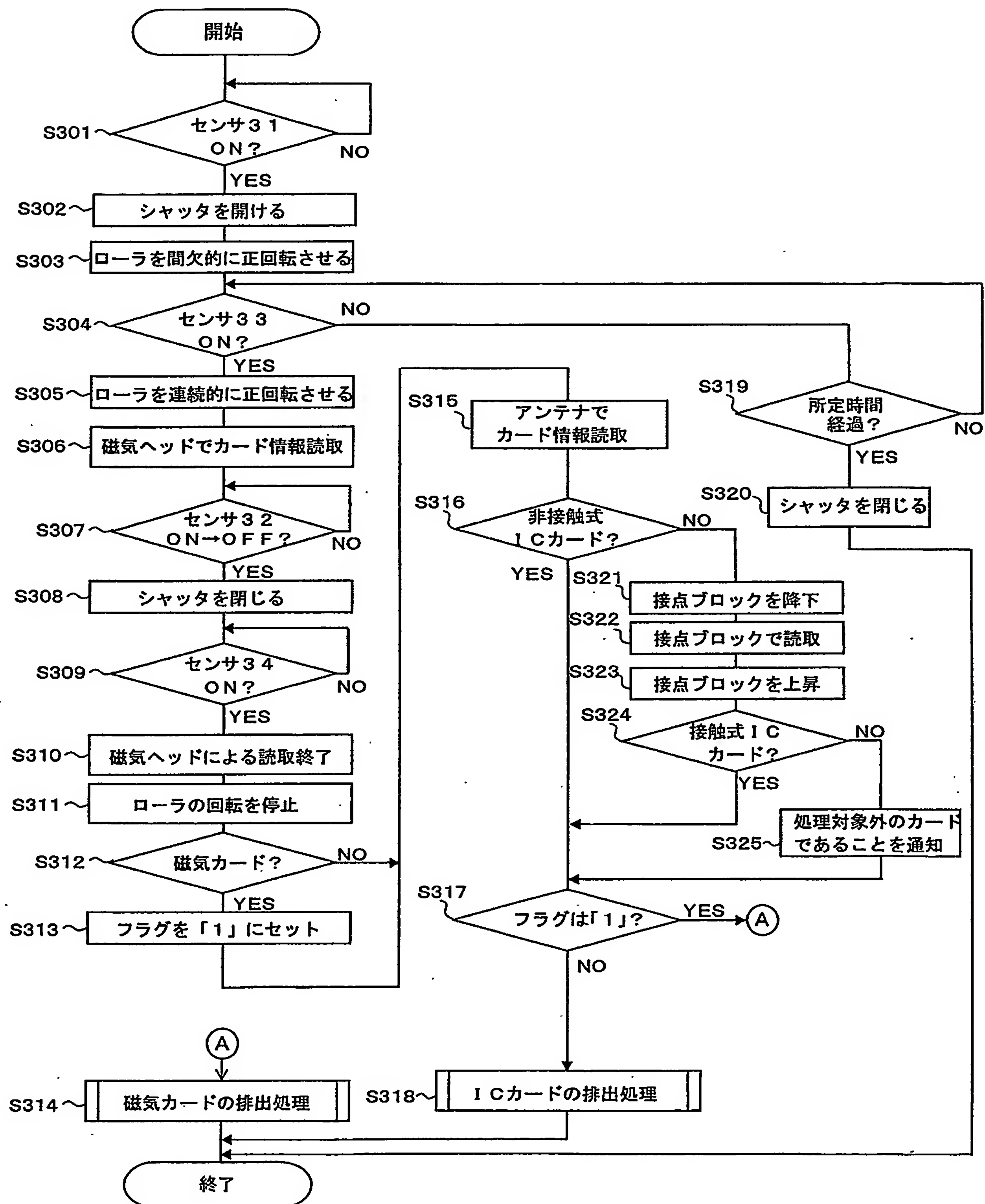
【図 1 2】



【図 13】

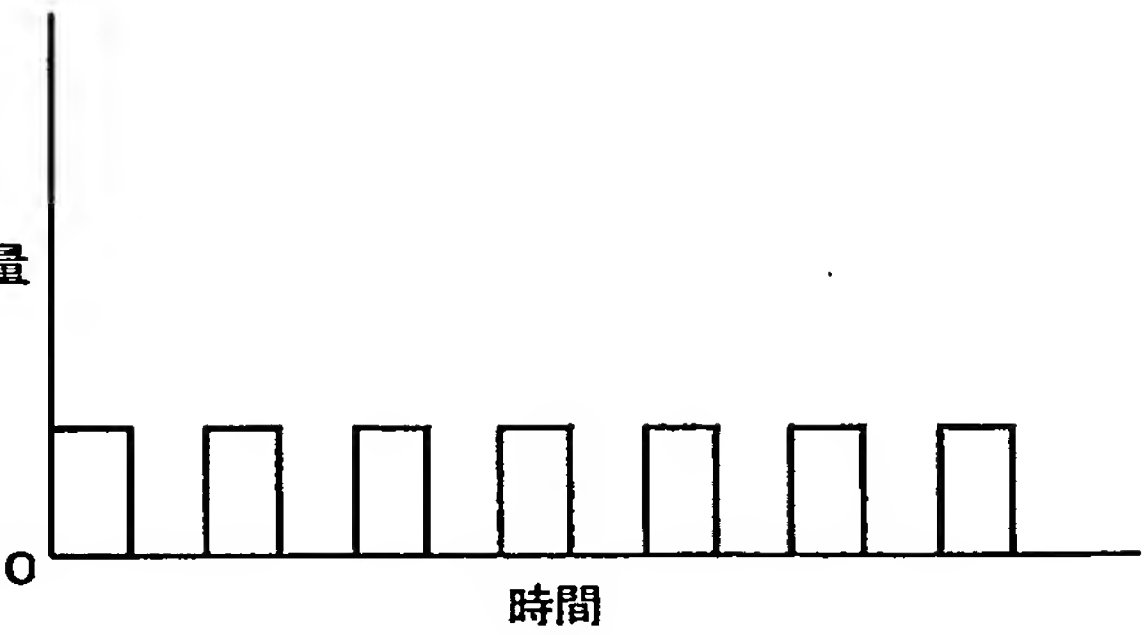


【図14】

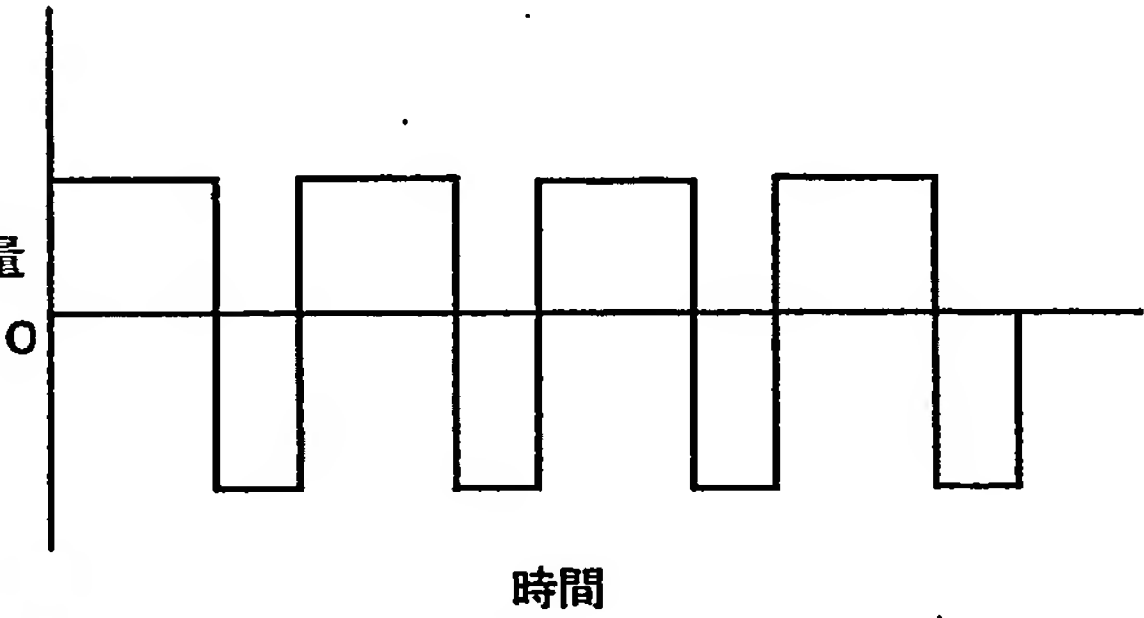


【図 15】

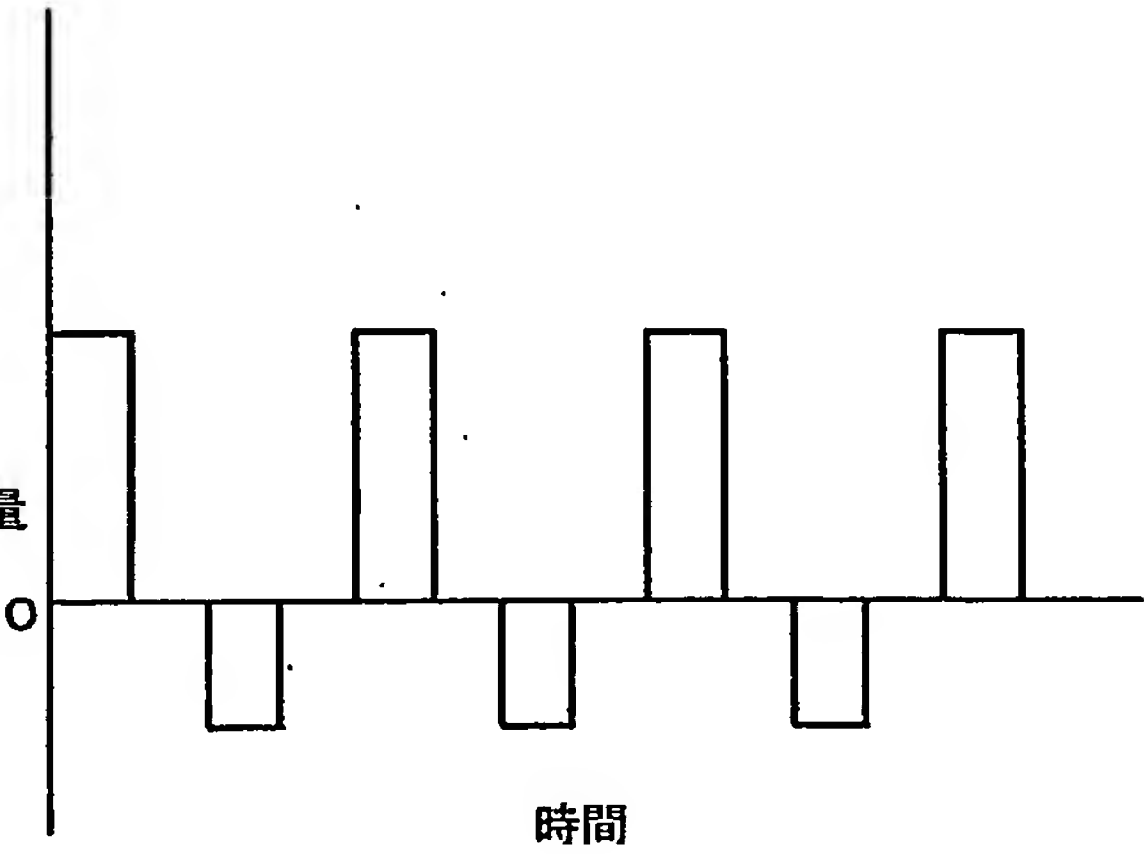
(a) モータに対する制御量



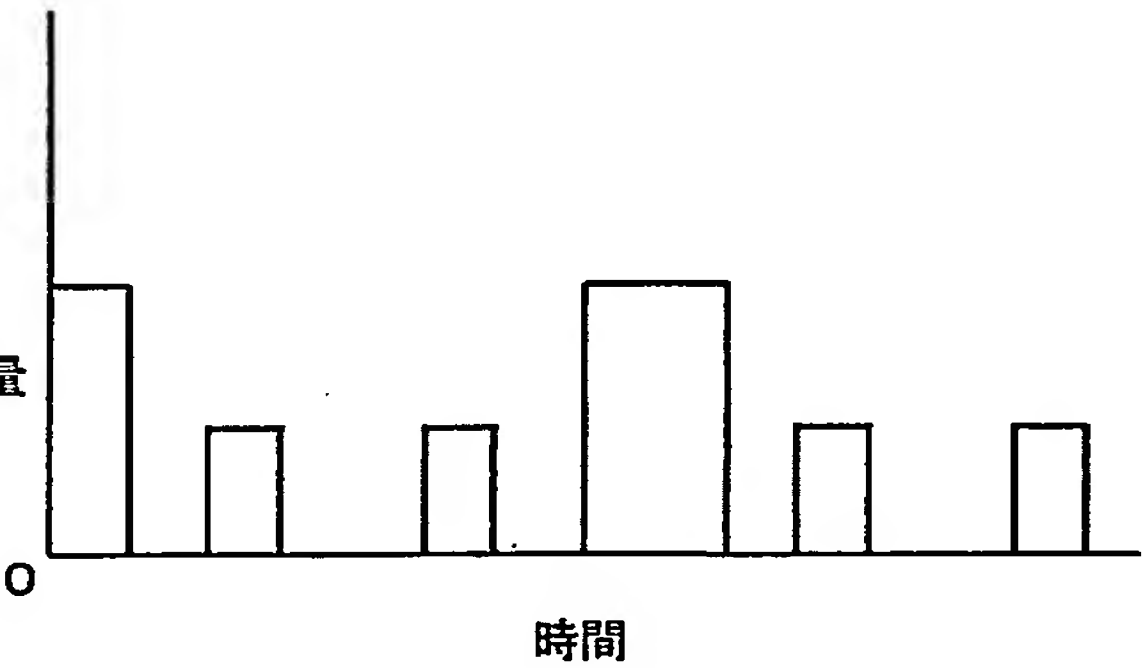
(b) モータに対する制御量



(c) モータに対する制御量

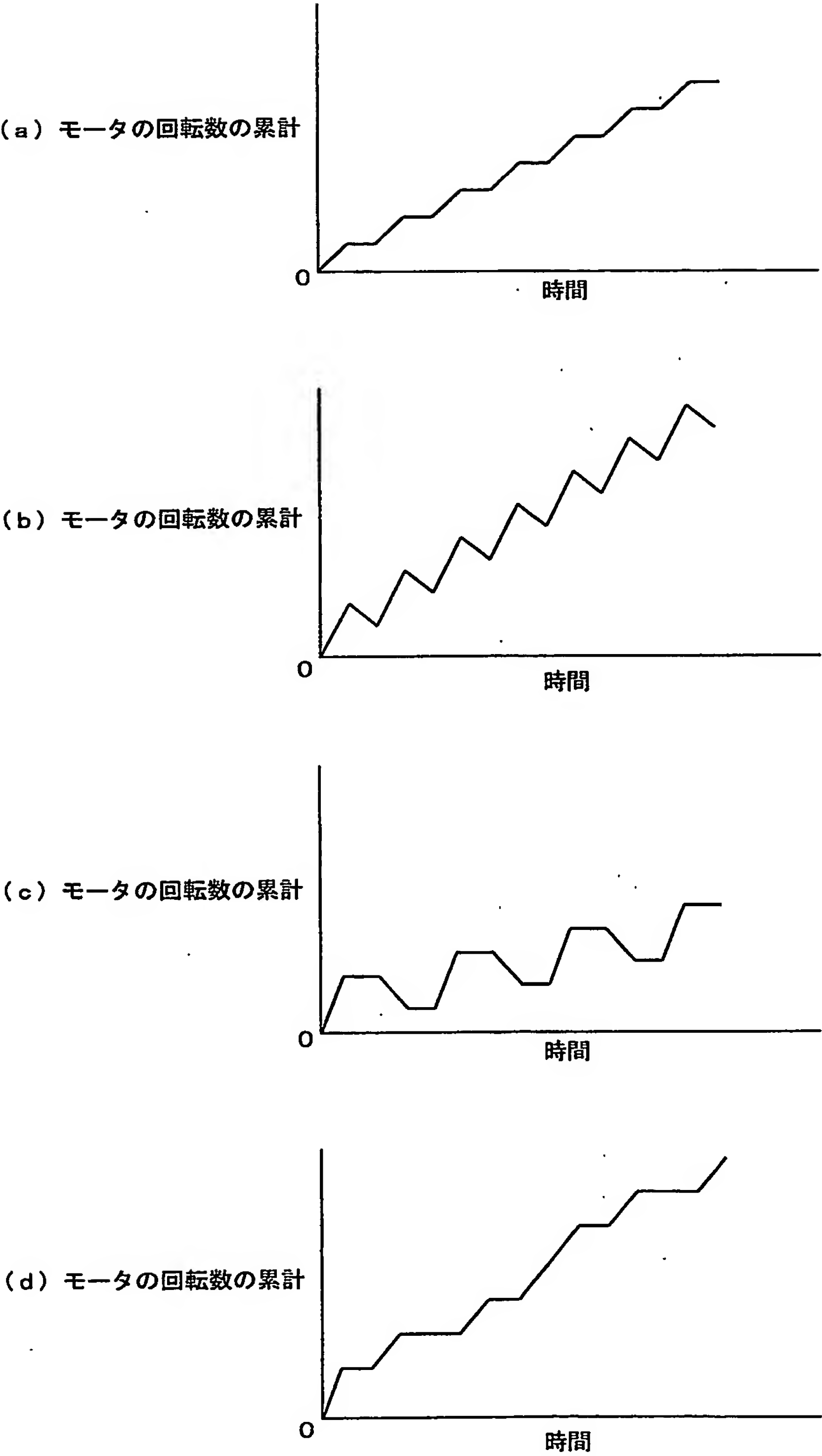


(d) モータに対する制御量





【図 16】



**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

**BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☒ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** \_\_\_\_\_

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**